(19)日本国特許庁 (JP) (12) 公開特許公報(A)

(11)特許出願公開番号

特開平7-291527

(43)公開日 平成7年(1995)11月7日

(51) Int.Cl.⁶

(22)出願日

識別記号 庁内整理番号 FΙ

技術表示箇所

B65H 45/24

D 9245-3F

45/101

A 9245-3F

審査請求 未請求 請求項の数3 OL (全35頁)

(21)出願番号 特願平6-92754

平成6年(1994)4月28日

(71)出願人 000147800

株式会社石津製作所

愛媛県川之江市妻鳥町354番地の2

(72)発明者 髙石 春男

愛媛県宇摩郡土居町野田甲1119

(72)発明者 一色 裕樹

愛媛県伊予三島市中之庄町1089-1

(72)発明者 石川 宜秀

愛媛県川之江市妻鳥町2727-2

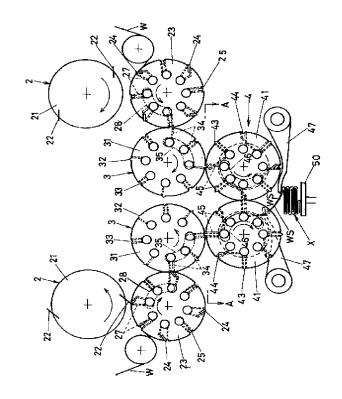
(74)代理人 弁理士 大浜 博

(54) 【発明の名称】 ウエブ積層体製造装置

(57)【要約】

【目的】 ウエブ積層体製造装置において、折畳まれる 各折畳みウエブの折り線を、きれいな状態で且つシャー プに現出させることができるようにする。

【構成】 各ウエブ切断装置2,2でそれぞれ切断され た各側のウエブ片WS, WSをウエブ折畳み装置4によ りジグザグ状に折畳む前に、相互に近接配置した2つの ロール外周面における一方のロール側に凸条(32又は 43)を設けるとともに、他方のロール側に該凸条を嵌 入させる凹溝(25又は44)を設けて、該凸条と凹溝 とが相互に出合ったときに、該凸条と凹溝とでウエブ片 WSの移送方向1/2の位置に押し筋WScを形成し得 るようにした。



20

【特許請求の範囲】

【請求項1】 それぞれ連続して繰出される2系統の連続ウエブ(W、W)を各ウエブ切断装置(2,2)で順次それぞれ所定長さのウエブ片(WS)づつ切断した後、その各側のウエブ片(WS、WS)をそれぞれトランスファーロール(31,31)を介してウエブ折畳み装置(4)側に移送し、該ウエブ折畳み装置(4)により前記各側のウエブ片(WS、WS)を順次交互にジグザグ状に折畳んでウエブ積層体(X)を製造するようにしたウエブ積層体製造装置であって、

前記各ウエブ切断装置(2,2)には、それぞれ外周面に刃物(24)を設けた刃物ロール(23)を備え、該各刃物ロール(23,23)の外周面における前記ウエブ切断装置(2)で切断されたウエブ片(WS)の移送方向1/2の位置が対応する位置に、該刃物ロール(23)の軸線方向に向けてそれぞれ凹溝(25)を設ける一方、

前記各トランスファーロール(31,31)の外周面に、該トランスファーロール(31)の軸線方向に向けて前記凹溝(25)内に嵌入可能で且つ先端を尖らせた形状の凸条(32,32)を設け、

前記各刃物ロール (23, 23) と前記各トランスファーロール (31, 31) とを、前記凸条 (32) と前記 四溝 (25) とが順次相互に出合うようにした状態で相互に近接配置するとともに、

前記凸条(32)と前記凹溝(25)とが相互に出合ったときに、該凸条(32)と凹溝(25)とで刃物ロール(23)とトランスファーロール(31)間を通過するウエブ片(WS)に押し筋(WSc)を形成し得るようにした、

ことを特徴とするウエブ積層体製造装置。

【請求項2】 それぞれ連続して繰出される2系統の連続ウエブ(W,W)を各ウエブ切断装置(2,2)で順次それぞれ所定長さのウエブ片(WS)づつ切断した後、その各側のウエブ片(WS,WS)をそれぞれトランスファーロール(31,31)を介してウエブ折畳み装置(4)側に移送し、該ウエブ折畳み装置(4)により前記各側のウエブ片(WS,WS)を順次交互にジグザグ状に折畳んでウエブ積層体(X)を製造するようにしたウエブ積層体製造装置であって、

前記ウエブ折畳み装置(4)には一対のフォールディングロール(41,41)を備え、

該各フォールディングロール(41, 41)のそれぞれ外周面における前記ウエブ切断装置(2)で切断されたウエブ片(WS)の移送方向1/2の位置が対応する位置に、フォールディングロール(41)の軸線方向に向けてそれぞれ凹溝(44)を設ける一方、

前記各トランスファーロール(31,31)の外周面 に、該トランスファーロール(31)の軸線方向に向け て前記凹溝(44)内に嵌入可能で且つ先端を尖らせた 50 形状の凸条(32)を設け、

前記各トランスファーロール(31,31)と前記各フォールディングロール(41,41)とを、前記凸条(32)と前記凹溝(44)とが順次相互に出合うようにした状態で相互に近接配置するとともに、

2

前記凸条(32)と前記凹溝(44)とが相互に出合ったときに、該凸条(32)と凹溝(44)とでトランスファーロール(31)とフォールディングロール(41)間を通過するウエブ片(WS)に押し筋(WSc)を形成し得るようにした、

ことを特徴とするウエブ積層体製造装置。

【請求項3】 それぞれ連続して繰出される 2系統の連続ウエブ (W, W) を各ウエブ切断装置 (2, 2) で順次それぞれ所定長さのウエブ片 (WS) づつ切断した後、その各側のウエブ片 (WS, WS) をそれぞれトランスファーロール (31, 31) を介してウエブ折畳み装置 (44) 側に移送し、該ウエブ折畳み装置 (44) により前記各側のウエブ片 (WS, WS) を順次交互にジグザグ状に折畳んでウエブ積層体 (X4) を製造するようにしたウエブ積層体製造装置であって、

前記ウエブ折畳み装置(4)には相互に近接配置した一対のフォールディングロール(41,41)を備え、該各フォールディングロール(41,41)の外周面における前記各側のウエブ片(WS,WS)の移送方向1/2の位置が対応する位置に、該フォールディングロール(41)の軸線方向に向けてそれぞれ凹溝(44)を設ける一方、

前記各フォールディングロール(41,41)の外周面における相手側のフォールディングロール(41)の前 30 記凹溝(44)が出合う位置に、フォールディングロール(41)の軸線方向に向けて前記凹溝(44)内に嵌入可能で且つ先端を尖らせた形状の凸条(43)をそれぞれ設け、

前記凸条 (43) と前記凹溝 (44) とが相互に出合ったときに、該凸条 (43) と凹溝 (44) とで両フォールディングロール (41,41) 間を通過するウエブ片 (WS) に押し筋 (WSc) を形成し得るようにした、ことを特徴とするウエブ積層体製造装置。

【発明の詳細な説明】

40 [0001]

【産業上の利用分野】本願発明は、例えばティッシュペーパーやタオルペーパー等として使用されるウエブ片を連続してジグザグ状に折畳んでウエブ積層体を製造し得るようにしたウエブ積層体製造装置に関するものである。

[0002]

【従来の技術】箱入りティッシュペーパーやタオルペーパー等の折畳みウエブは、一般に2系統のウエブ片を交互にジグザグ状に折畳んで且つその各側のウエブ片を相互に噛合わせた状態で積層して製造される。

50

【0003】この種のウエブ積層体製造装置として、従来から図1~図8に示すようなものが知られている(例えば特公平5-81510号公報)。この図1~図8に示す公知のウエブ積層体製造装置は、ウエブ片の折畳み動作に連続して一定量のウエブ積層体を後続の折畳みウエブから自動的に分離させることができるように構成されている。従って、以下の説明では、図1~図8に示すウエブ積層体製造装置を定量ウエブ積層体製造装置という。

【0004】この公知の定量ウエブ積層体製造装置は、図1に示すようにそれぞれ連続して繰出される左右2系統の連続ウエブW、Wを順次所定長さづつ切断するウエブ切断装置102,102と、ウエブ切断装置で切断された各側のウエブ片WS、WSを相互にジグザグ状に折畳むウエブ折畳み装置104と、該ウエブ折畳み装置で所定枚数のウエブ片WS、WSを折畳んだ後、その定量ウエブ積層体Yを後続の折畳みウエブから分離させるウエブ積層体分離装置105とを備えている。

【0005】ウエブ折畳み装置104は、ウエブ切断装 置102の刃物ロールを兼用する左右一対のフォールデ ィングロール141、141と、該各フォールディング ロール141から折畳みウエブを剥離させる左右一対の パッカーフインガー(図面の奥行方向にそれぞれ多数本 づつある) 147, 147を有している。フォールディ ングロール141の外周部には、角度120°間隔をも って3箇所に周方向に所定長さを有する凹溝142が形 成されている。この各凹溝142部分には、それぞれウ エブ片WSの折り部を掴持するバイス149(それぞれ 図面の奥行方向に分割されて多数個づつある)が設けら れている。そして、各側のパッカーフインガー147 は、凹溝142が差しかかったときにパッカーフインガ 一先端部が該凹溝142内外に出没して、バイス149 で掴持されているウエブ片の折り部を交互にフォールデ ィングロール141の下方に押出し、それによって各側 のウエブ片を相互にジグザグ状に折畳むようになってい る。又、ウエブ折畳み装置104で折畳まれた折畳みウ エブは、順次昇降テーブル150上に積層される。尚、 昇降テーブル150は、その上部で形成されるウエブ積 層体Xが堆積・増量するのにつれて昇降駆動装置152 によって微動降下せしめられる。

【0006】そして、この公知の定量ウエブ積層体製造装置は、次のような一連の動作を行って順次定量ウエブ積層体Yを連続して製造するようになっている。即ち、図1に示すように、左右2系統の連続ウエブW、Wをそれぞれウエブ切断装置102,102で所定長さづつ切断し、その切断された各側のウエブ片WS、WSをウエブ折畳み装置104で相互にジグザグ状に折畳み、その折畳みウエブを順次昇降テーブル150上に積層し、図2に示すように昇降テーブル150上に所定枚数のウエブ片が折畳まれて所定量のウエブ積層体Xが積層された

4

ときに、図3に示すようにウエブ積層体分離装置105 の仕切りバー171をウエブ積層体Xの上に後続して折 畳まれる折畳みウエブ間に打込み、その直後に図4に示 すように昇降テーブル150を降下させて昇降テーブル 150上の定量ウエブ積層体Yを後続の折畳みウエブか ら分離させるとともに、その降下途中(仕切りバー17 1より下方)においてクランプフィンガ161を作動さ せて(上端の横向き鉤部が角度90°だけ水平回動す る)、該クランプフィンガ161で昇降テーブル150 上の上面縁部を押え、さらに図5~図6に示すようにク ランプフィンガ161で定量ウエブ積層体Yの上面縁部 を押えたまま昇降テーブル150を排出コンベア182 と同高さまで降下させるとともに、図7に示すようにク ランプフィンガ161を押え解除方向に作動させ、昇降 テーブル150上の定量ウエブ積層体Yを搬送コンベア 182の始端部上に移乗させて後送する。又、ウエブ折 畳み装置104の直下においては、昇降テーブル150 上の定量ウエブ積層体Yを排出する作業中にも連続して ウエブ片が折畳まれているが、その折畳みウエブ(ウエ ブ積層体X)は、最初は図5に示すように仕切りバー1 71で支持され、途中から図6に示すように仮受けテー ブル119で支持し直すようになっている。そして、図 8に示すように昇降テーブル150上の定量ウエブ積層 体Yが搬送コンベア182側に受け渡された後、空の昇 降テーブル150が上昇して、仮受けテーブル119上 にあるウエブ積層体Xを昇降テーブル150で受取って 図1に示す状態に戻り、順次同様な作業を繰り返して定 量ウエブ積層体Yを連続して製造するようになってい る。尚、このようにして製造された定量ウエブ積層体Y は、長尺状態で製造される場合には製品長さづつ分断さ れた後、箱詰め工程において紙箱内に収納されて最終製 品とされる。

【0007】尚、図1~図8に示す公知の定量ウエブ積層体製造装置では、仕切りバー171は次のようにして作動せしめられる。即ち、図2に示すように、昇降テーブル150上にウエブ片WSが所定枚数だけ折畳まれると、まずそれを検出する検出装置(例えばフォールディングロール141の回転回数を計測するカウンター)からカウントアップ信号が発せられ、そのカウントアップ信号により、図1に示す伸縮シリンダ172が縮小側に作動せしめられるとともに仕切りバー171をロックしているフック173がソレノイド174でロック解除方向に操作されて仕切りバー171が軸175を中心にして前方に回動し、該仕切りバー171が、折畳まれようとしている折畳みウエブとその下方の折畳みウエブ間の隙間内に打込まれるようになる(図3参照)。

【0008】ところで、上記図1~図8に示す公知の定量ウエブ積層体製造装置では、ウエブ切断装置102で切断されたウエブ片WSをそのままウエブ折畳み装置104の折畳み部において折畳むように構成されている。

又、該ウエブ折畳み装置104の折畳み部では、図1に 示すように各ウエブ片WSの折り部をロール軸線方向に 複数個に分割されたバイス149で掴持するようになっ ている。即ち、この各バイス149は、フォールディン グロール141の外周面においてロール軸線方向に間欠 的に設けられていて(凹溝142部分はパッカーフイン ガー147が出没するので該凹溝142部分にはバイス 149を設けることができない)、該ウエブ片WSの折 り部を間隔をもって部分的に掴持するようになってい る。従って、この公知の製造装置で製造された定量ウエ 10 ブ積層体の各折畳みウエブ片WSには、図9に示すよう にその折り線部分に各バイス149による掴持痕跡が残 るようになる。即ち、ウエブ片WSの折り線部分には、 バイス149で掴持された掴持部分WS c1と非掴持部 分WS c2とが識別できる程度に現出するようになる (折り線部分に段差ができるようになる)。

【0009】他方、公知のこの種のウエブ積層体製造装置の中には、フォールディングロールの外周面にウエブ折り部を保持させる手段として、空気吸引による吸着式のものを採用したものがある。このようにウエブ折り部 20を空気吸引による吸着式で保持するようにしたものでは、製造されたウエブ積層体のウエブ折畳み部に上記したバイスによる掴持方式のような段差(図9のWSc1部分とWSc2部分)ができることはないが、図10に示すように折畳みウエブWSの折り部WSc7が丸みをもったままで折畳まれるようになり、折り線が鮮明(シャープ)に出ないという特徴がある。

[0010]

【発明が解決しようとする課題】ところで、図1~図8に示す公知の定量ウエブ積層体製造装置では、ウエブ折り部の保持手段として、バイス149による掴持方式を採用しており、且つウエブ切断装置102によって切断されたウエブ片WSをそのままウエブ折畳み装置の折り部で折畳むようにしているので、製造されたウエブ積層体の各折畳みウエブWSの折り部には、図9に示すようにバイスによる掴持部分WS c_1 (折り線部分がかなりシャープに出る)と非掴持部分WS c_2 (折り線部分が丸みをもつ)がとが識別できる程度に現出する(段差ができる)ようになり、該折り部にバイス掴持痕跡が残って製品の見映えが悪くなるという問題があった。

【0011】又、ウエブ折畳み装置のウエブ折り部保持手段として、上記のように空気吸引による吸着式のものを採用すると、図10に示すように折畳まれた折畳みウエブWSの折り部WSc´に段差(バイス掴持痕跡)ができることはないが、該折り部WSc´が丸みをもったままとなるので、見た目がきれいでなく、且つフワッとした状態で積層されるためにウエブ枚数の割りに定量ウエブ積層体Yの高さが高くなる(嵩密度が小さい)という問題があるほか、使用時において例えば紙箱から1枚取出したときにウエブ片の折り線部分が展張されて再度

6 2つ折りにする際の作業が正確に行いにくくなるという 問題もあった。

【0012】本願発明は、上記したような従来の問題点に鑑み、ウエブ折畳み装置によって折畳まれる各折畳みウエブの折り線を、段差のない(あるいは段差のきわめて少ない)きれいな状態で且つシャープに現出させることができるようにしたウエブ積層体製造装置を提供することを目的としてなされたものである。

[0013]

【課題を解決するための手段】本願発明は、上記課題を 解決するための手段として、次に示すような構成上の特 徴を有している。

【0014】まず、本願発明のウエブ積層体製造装置では、それぞれ連続して繰出される2系統の連続ウエブをそれぞれ順次所定長さのウエブ片づつ切断する各ウエブ切断装置と、その各側のウエブ片をそれぞれウエブ折畳み装置側に移送させる各トランスファーロールと、該各トランスファーロールから移送された各側のウエブ片を順次交互にジグザグ状に折畳むウエブ折畳み装置とを備えている。

【0015】各ウエブ切断装置には、それぞれ外周部に 刃物を設けた刃物ロールを使用している。又、ウエブ折 畳み装置は、相互に近接配置した一対のフォールディン グロールを有している。各トランスファーロールは、そ の外周面が一方の刃物ロール外周面と一方のフォールデ ィングロール外周面とにそれぞれ近接する状態で該刃物 ロールとフォールディングロールの間に介設されてい る。そして、ウエブ切断装置で切断された各側のウエブ 片は、それぞれ刃物ロール外周面からトランスファーロ ール外周面に移乗させ、続いて該トランスファーロール 外周面からフォールディングロール外周面に移乗させて 該両フォールディングロール間の折畳み部まで移送され るようになっている。尚、ウエブ切断装置として刃物ロ ールを有するものでは、該刃物ロールを直接フォールデ ィングロールに近接配置させることができず(刃物ロー ルの刃物とフォールディングロールの凸条部分とが出合 うため)、該刃物ロールとフォールディングロールとの 間にトランスファーロールが必要となる。

【0016】各側のウエブ切断装置は、その各切断タイ 40 ミングが、相互に一枚のウエブ片の移送方向1/2の長 さだけずれるように設定されている。

【0017】ウエブ折畳み装置の折畳み部においては、一方側のウエブ片の移送方向1/2の位置に他方側の先後両ウエブ片の各突き合わせ端部が対応し、該一方側のウエブ片の中間位置で他方側の各ウエブ片の両突き合わせ端部を包み込むようにして該一方側のウエブ片を折畳むようになっている。尚、このような折畳み動作は、各側のフォールディングロールの外周面において順次交互に行われて、各側のウエブ片を連続してジグザグ状に折畳むようになっている。

ロールの軸線方向に向けてそれぞれ凸条を形成する。この場合(押し筋形成手段を一対のフォールディングロール間に形成する場合)には、各フォールディングロールの外周面に設けられる凸条及び凹溝は、それぞれロール軸線方向に間欠的に形成される(環状溝を除いた部分に形成される)。

8

【0018】又、本願発明のウエブ積層体製造装置では、ウエブ折畳み装置の折畳み部においてウエブ片が折畳まれる前に、該ウエブ片の移送方向1/2の位置(折り部予定位置)に予め押し筋を形成し得るようになっている。この押し筋形成手段は、ウエブ切断装置によって切断されたウエブ片が通過する2つのロールにおいて、一方のロールの外周面に、ロール軸線方向に向けて先端を尖らせた形状の凸条を設けるとともに、他方のロール外周面に、ロール軸線方向に向けて前記凸条を嵌入せしめ得る凹溝を形成して構成されている。

【0023】上記したそれぞれ2つのロールは、一方のロールの凸条と他方のロールの凹溝とが順次相互に出合うように位置決めされており、該凸条と凹溝とが相互に10 出合ったときに、該凸条と凹溝とで両ロール間を通過するウエブ片の移送方向1/2の位置に直線状の押し筋を形成(型付け)し得るようになっている。

【0019】上記押し筋形成手段が設けられる2つのロールとしては、刃物ロールとトランスファーロール、又はトランスファーロールとフォールディングロール、あるいは一対のフォールディングロール、の各ロールが適用可能である。

【0024】又、該押し筋形成手段の一方を構成する凹 溝内には、凸条の先端部(尖らせている)が嵌入したと きに該凸条先端部を弾性的に衝合させるための弾性体 (例えばゴム又は軟質プラスチック製)を設置すること が好ましい。

【0020】上記押し筋形成手段を刃物ロールとトランスファーロール間に形成する場合には、刃物ロールの外周面におけるウエブ切断装置で切断されたウエブ片の移送方向1/2の位置が対応する位置に、刃物ロールの軸線方向に向けて凹溝を形成する一方、トランスファーロールの外周面に、該トランスファーロールの軸線方向に向けて凸条を形成する。この場合(押し筋形成手段を刃物ロールとトランスファーロール間に形成する場合)には、刃物ロール側の凹溝とトランスファーロール側の凸条とを、それぞれロール軸線方向に連続する長尺のものを設けることができる。

【0025】上記押し筋形成手段は、ウエブ片が所定枚数だけ折畳まれる度にその一定量のウエブ積層体を後続の折畳みウエブから自動的に分離させ得るようにした定量ウエブ積層体製造装置や、ウエブ積層体を定量づつ分離することなく連続状態で製造し得るようにした通常のウエブ積層体製造装置等に採用可能である。

【0021】又、該押し筋形成手段をトランスファーロ ールとフォールディングロール間に形成する場合には、 フォールディングロールの外周面におけるウエブ切断装 置で切断されたウエブ片の移送方向1/2の位置が対応 する位置に、フォールディングロールの軸線方向に向け て凹溝を形成する一方、トランスファーロールの外周面 に、該トランスファーロールの軸線方向に向けて凸条を 形成する。この場合(押し筋形成手段をトランスファー ロールとフォールディングロール間に形成する場合)に は、フォールディングロールの外周面にパッカーフイン ガー出没用の環状溝(又は凹溝)が形成される関係上、 該フォールディングロール外周面の凹溝は、該環状溝が ある部分には設けることができない。従って、該フォー ルディングロール側の凹溝は、ロール軸線方向に間欠的 に形成される。尚、トランスファーロール側の凸条は連 続する長尺のものでよい。

【0026】又、ウエブ折畳み装置におけるウエブ折畳 み部保持手段としては、空気吸引による吸着式のものが 好ましいが、バイスによる掴持式のものを採用すること も可能である。

【0022】さらに、該押し筋形成手段を一対のフォールディングロール間に形成する場合には、該各フォールディングロールの外周面に、該各フォールディングロール側に移送される各側のウエブ片の移送方向1/2の位置が対応する位置に、フォールディングロールの軸線方向に向けてそれぞれ凹溝を形成する一方、該各フォールディングロールの外周面における相手側のフォールディングロールの凹溝が出合う位置に、該フォールディング

[0027]

【作用】本願発明のウエブ積層体製造装置では、同装置全体が始動せしめられる(例えば、元機駆動装置を作動させる)と、2系統の連続ウエブがそれぞれ連続して繰出され、該各連続ウエブがそれぞれウエブ切断装置により所定長さのウエブ片づつ切断された後、該各側のウエブ片がトランスファーロールを介してウエブ折畳み装置側に送られる。又、各側のウエブ片には、ウエブ折畳み装置で折畳まれる前に押し筋形成手段により各ウエブ片の移送方向1/2の位置に押し筋が形成される。

【0028】この押し筋形成手段を刃物ロールとトランスファーロール間に設けた場合には、トランスファーロール側の凸条が刃物ロール側の凹溝内に嵌入した際に、該凸条と凹溝とで両ロール間を通過するウエブ片の移送方向1/2の位置に押し筋が形成される。この場合(押し筋形成手段を刃物ロールとトランスファーロール間に設けた場合)は、該凸条と凹溝とをそれぞれ各ロールの全長(ウエブ片の全幅以上)に亘って連続形成することができる。このように、該凸条と凹溝とをそれぞれ長尺に連続形成すると、該押し筋をウエブ片の全幅に亘って連続して形成することができる。

【0029】又、押し筋形成手段をトランスファーロー 50 ルとフォールディングロール間に設けた場合には、トラ

50

10

ンスファーロール側の凸条がフォールディングロール側の凹溝内に嵌入した際に両ロール間を通過するウエブ片の移送方向1/2の位置に押し筋が形成される。この場合(押し筋形成手段をトランスファーロールとフォールディングロール間に設けた場合)、ウエブ片に形成される押し筋は、フォールディングロールの環状溝に対応する部分を除いて間欠的に形成されるが、全体としてウエブ片の全幅に亘ってかなり鮮明に型付けされる。

【0030】さらに、押し筋形成手段を両フォールディングロール間に設けた場合には、一方のフォールディングロール側の凸条が他方のフォールディングロール側の凹溝内に嵌入した際に両ロール間を通過するウエブ片の移送方向1/2の位置に押し筋が形成される。この場合(押し筋形成手段を両フォールディングロール間に設けた場合)も、ウエブ片に形成される押し筋は、フォールディングロールの環状溝に対応する部分を除いて間欠的に形成されるが、全体としてウエブ片の全幅に亘ってかなり鮮明に型付けされる。

【 0 0 3 1 】そして、各ウエブ片に押し筋が形成された後、ウエブ折畳み装置により該押し筋形成部分で相手側の先後ウエブ片の両突き合わせ端部を包み込むようにして折畳まれ、その各折畳みウエブが順次積層されてウエブ積層体が形成されるようになる。

【0032】このように、各側のウエブ片を折畳む前に、予め押し筋形成手段によりウエブ片に押し筋を形成しておくと、折畳まれたウエブ片の折り部が鮮明(シャープ)に現出するようになる。又、このように、折畳みウエブの折り部がシャープになると、積層されるウエブ積層体の嵩が小さくなる。

【0033】尚、ウエブ折畳み装置におけるウエブ折畳み部保持手段として、空気吸引による吸着式のものを採用した場合には、折畳みウエブ片の折り部にバイス掴持痕跡のような傷がつくことがなく、折り跡が特に良好となる(きれいになる)。又、該ウエブ折畳み装置のウエブ折畳み部保持手段として、バイスによる掴持式のものを採用した場合でも、ウエブ片の折り部予定位置に予め押し筋が形成されるので、折畳まれたウエブ片の折り部にさほどバイス掴持痕跡は残らない。

[0034]

【発明の効果】このように、本願発明では、各側のウエブ片をウエブ折畳み装置により相互にジグザグ状に折畳む前に、該各ウエブ片の折り部予定位置に予め押し筋形成手段(2つのロールの外周面に設けた凸条と凹溝)で押し筋を形成し得るようにしているので、折畳まれた折畳みウエブの折り部が鮮明に現出するとともに該折り部にバイス掴持痕跡のような傷が残らない(あるいは該傷がほとんど残らない)。その結果、見映えの良好なウエブ積層体を製造し得るとともに、ウエブ片に押し筋が形成されているので該ウエブ片を使用する際に該押し筋部分で2つ折りにするとその2つ折り作業が容易で且つ正

確に行えるという効果がある。又、各折畳みウエブの折り部に押し筋を形成しておくことにより、ウエブ積層体の嵩密度を密にできて折畳みウエブ枚数の割に嵩を小さくできるという効果もある。

[0035]

【実施例】以下、図11~図43を参照して本願発明の いくつかの実施例を説明すると、図11~図39には本 願発明の第1実施例、図40~図41には同第2実施 例、図42には同第3実施例、図43には同第4実施例 10 のウエブ積層体製造装置が示されている。この各実施例 のウエブ積層体製造装置は、例えば図38において符号 Yで示すようなウエブ積層体製品(箱詰め用ティッシュ 積層体)を連続的に製造するためのものである。又、第 1実施例(図11~図39)では、一定量のウエブ片W Sが折畳まれる毎に、その定量ウエブ積層体Yを後続の 折畳みウエブから自動的に分離し得るようにした定量ウ エブ積層体製造装置が採用されており、第2実施例(図 40~図41)及び第3実施例(図42)は、それぞれ 第1実施例の変形例(後述する押し筋形成手段の変形 例)を示している。さらに、第4実施例(図43)のも のは、折畳みウエブを連続状態で積層させて、連続ウエ ブ積層体を製造するようにしたものである。尚、この第 4実施例の場合は、製造された連続ウエブ積層体X′か ら作業員により手動で定量ウエブ積層体Yづつ分離させ る作業を行う。

【0036】まず、第1実施例のウエブ積層体製造装置 (以下の説明ではこれを定量ウエブ積層体製造装置とい う)について説明すると、この第1実施例の定量ウエブ 積層体製造装置は、図11に概略図示するように、2系 統の原反ロールR, Rからそれぞれ連続ウエブW, Wを 連続して繰出させる一対のウエブ繰出し装置1、1と、 各側の連続ウエブW、Wをそれぞれ所定長さづつ切断す る一対のウエブ切断装置2,2と、各ウエブ切断装置 2, 2で切断された各側のウエブ片をウエブ折畳み部ま で移送させる一対のトランスファー装置3,3と、ウエ ブ切断装置2,2によって切断された各側のウエブ片に それぞれ押し筋を形成する押し筋形成手段(後で詳述す る)と、各側のウエブ片を順次交互にジグザグ状に折畳 んで且つその各側のウエブ片を相互に噛合わせた状態で 昇降テーブル50上に折畳みウエブ積層体を連続して形 成するウエブ折畳み装置4と、ウエブ折畳み装置4によ って昇降テーブル50上にウエブ片が所定枚数だけ折畳 まれる毎にその定量ウエブ積層体を後続の折畳みウエブ から分離させるウエブ積層体分離装置5と、分離させた 定量ウエブ積層体を後送する排出装置8とを基本構成と している。尚、以下の説明において、左右とは例えば図 11、図12又は図18等を正面とした場合における左 右方向を示し、前後とは同図(図11、図12又は図1 8等)における奥行き方向を示すものである。

【0037】又、この第1実施例では、2系統の原反ロ

ールR, Rはそれぞれ広幅の連続ウエブW, Wを巻回したものを使用しており、その各原反ロールR, Rから繰出された広幅の連続ウエブをそれぞれウエブ切断装置2,2側に送るようにしている。尚、他の実施例では、各原反ロールR, Rからそれぞれ繰出される広幅の連続ウエブW, Wを予めスリッターで製品幅に分割した後、その各側の分割連続ウエブをそれぞれウエブ切断装置2,2側に送るようにしてもよい。このように、予めスリッターで広幅の連続ウエブWを製品幅づつ分割しておくと、定量ウエブ積層体を形成した後に製品幅づつ切断10する作業が不要となる。

【0038】各ウエブ切断装置2,2は、外周面にブレ ードナイフ22を設けたナイフロール21と、同じく外 周面にアンビルナイフ24 (特許請求の範囲中の刃物に 該当する)を設けたアンビルロール23(特許請求の範 囲中の刃物ロールに該当する)とを有している。各トラ ンスファー装置3,3は、アンビルロール23と同径の トランスファーロール31を有している。ウエブ折畳み 装置4は、トランスファーロール31と同径で左右一対 のフォールディングロール41,41を有している。そ して、各ナイフロール21,21、各アンビルロール2 3,23、各トランスファーロール31,31、各フォ ールディングロール41,41は、それぞれ図12に示 すように配置されている。尚、アンビルロール23、ト ランスファーロール31、及びフォールディングロール 41の各直径は、それぞれ約270mm程度に設計されて いる。

【0039】上記各ウエブ繰出し装置1,1、各ウエブ 切断装置2,2、各トランスファー装置3,3、及びウ エブ折畳み装置4は、単一の元機駆動装置9により同期 して駆動される。尚、各ナイフロール21,21、各ア ンビルロール23,23、各トランスファーロール3 1,31、及び各フォールディングロール41,41 は、それぞれ図12の矢印方向に回転せしめられる。 又、該各ロール21,23,31,41において、アン ビルロール23とトランスファーロール31とフォール ディングロール41とは相互に等速度で回転せしめられ るが、ナイフロール21はそれらのロールより2倍の速 度で回転せしめられる。尚、元機駆動装置9の駆動モー タ91からの動力は、図11に示すように、プーリー (又はスプロケット)、ベルト(又はチエン)、ギヤ等 の動力伝達手段92を介して各装置(1,2,3,4) に伝達されるが、該動力伝達手段92は図11において 図面の煩雑化を避けるために簡略化して記載している (動力伝達手段92は、実際には複雑に配設されている が、本願発明の要旨ではないので簡略記載している)。 又、元機駆動装置9の駆動モータ91は、駆動スピード が可変となっていて、この定量ウエブ積層体製造装置の 運転スピードを「〇」から所定の高速限界スピードまで

の範囲で調整し得るようになっている。

【0040】図12に示すように、各ナイフロール21 の外周面には、角度180°間隔をもって2箇所にそれ ぞれブレードナイフ22、22を設けている。又、各ア ンビルロール23の外周面には、角度90°間隔をもっ て4箇所にそれぞれアンビルナイフ24,24・・を設 けている。そして、このウエブ切断装置2は、ナイフロ ール21の回転速度をアンビルロール23の回転速度よ り2倍の速度に設定していることにより、両ロール2 1,23の各ナイフ22,24が相互に出合うようにな り、該各ナイフ22,24が出合ったときに、両ロール 間に通されている連続ウエブWを所定長さ(例えば20 Omm)のウエブ片WSづつ切断するようになっている。 尚、図示例のものでは、アンビルロール23が1回転す るとナイフロール21が2回転し、その間に合計4回の 切断作用が行われる。又、各側のウエブ切断装置2,2 は、図12に示すように切断タイミングを相互に角度4 5°だけずらせている。

【0041】又、アンビルロール23の外周面には、各アンビルナイフ24,24間の中間位置(切断されたウエブ片WSの移送方向1/2の位置が対応する位置)において、凹溝25,25・・(合計4箇所)が形成されている。この各凹溝25,25・・は、連続ウエブWの全幅より長い範囲に設けられている。又、この各凹溝25内には、図13に示すようにゴム等の弾性材26が充填されている。この凹溝25は、後述するトランスファーロール31の外周面に設けた凸条32を嵌入させるためのものであり、上記押し筋形成手段の一部を構成するものである。

【0042】トランスファー装置3は、ウエブ切断装置2のアンビルロール23とウエブ折畳み装置4のフォールディングロール41とを個別のロールで形成した場合に必要となるもので、ウエブ切断装置2で切断されたウエブ片WSを、アンビルロール23からトランスファーロール31を中継してフォールディングロール41側に送るようになっている。

【0043】各トランスファー装置3には、アンビルロール23と同径のトランスファーロール31が使用されている。このトランスファーロール31の外周面には、角度90°間隔をもって合計4箇所に凸条32,32・40・が設けられている。この各凸条32,32・・は、ロール軸線方向にウエブ片WSの全幅より長い範囲に設けられている。又、該トランスファーロール31の外周面には、各凸条32,32間の中間位置にそれぞれ凹溝33,33・・が設けられている。そして、このトランスファーロール31は、その各凸条32がアンビルロール23側の各凹溝25と順次出合うように位置決めされている(トランスファーロール31側の各凹溝33は当然に順次アンビルロール23のアンビルナイフ24に出合うようになる)。尚、アンビルロール23とフォールデ50ィングロール41とをそれぞれ使用したものでは、アン

ビルロール23のアンビルナイフ24(ロール外面より 突出している)と後述するフォールディングロール41 の凸条43とが、移送される各ウエブ片WS、WSに対して同所(両ウエブ片の切断部)に対応するようになり、もしトランスファーロール31を使用しないでアンビルロール23とフォールディングロール41とを直接近接させると、両ロール23,41の各凸条24,43 が相互に衝突するようになって運転不能となる。

【0044】トランスファーロール31の各凸条32, 32・・は、図13に示すように先端を鋭角的に尖らせ 10 ている。この各凸条32、32・・は、アンビルロール 23側の凹溝25,25・・と協同して上記押し筋形成 手段を構成するものである。そして、該トランスファー ロール31側の各凸条32,32・・は、アンビルロー ル23側の凹溝25と出合ったときに、両ロール23, 31間を通過するウエブ片WSの中間位置(ウエブ片W Sの移送方向1/2の位置)を凹溝25内の弾性材26 に押付けるようになり、それによってウエブ片WSにそ の全幅に亘って鮮明な押し筋WSc(図13、図21参 照)を付与するようになっている。この押し筋WSc は、ウエブ折畳み部においてウエブ片WSを2つ折りに したときに、図39に示すようにその折り線WSc^を シャープに現出させる作用がある。尚、この押し筋WS cは、トランスファーロール31側の凸条32が出合う アンビルロール23側の弾性材26の取付け深さを調整 したり、あるいは該弾性材26の硬度を変化させたりす ることによって、強弱の度合い(鮮明さ)を調整し得る ようになっている。

【0045】ウエブ折畳み装置4は左右一対のフォール ディングロール41,41を有している。この各フォー ルディングロール41の外周面には、図15~図17に 示すように、ロール軸方向に所定間隔(例えば70~8 Omm間隔)をもって多数の環状溝42,42・・が形成 されている。この各環状溝42は、その幅が約29㎜、 深さが約40mm程度に形成されている。又、この各環状 溝42,42・・には、パッカーフインガー47の先端 部及び後述する押えバー61(又は仕切りバー71)の 先端部がそれぞれ出没するとともに、後述するサイドガ イド17の上端部17aが差し込まれる。尚、この環状 溝42は、フォールディングロール41の長さにもよる が1本のフォールディングロールにつき、例えば10~ 18個程度形成され、又、該各環状溝42部分にはそれ ぞれパッカーフィンガー47と押えバー61(又は仕切 りバー71)とサイドガイド17とを1つづつ対応させ ている。

【0046】又、フォールディングロール41の外周面には、角度90°間隔をもって合計4箇所に凸条43, $43 \cdot \cdot \cdot$ と、該各凸条43, 43間の中間位置(合計46所)に凹溝44, $44 \cdot \cdot \cdot$ とがそれぞれ形成されている。そして、この各フォールディングロール41, 41

は、図13に示すように、該フォールディングロール41側の凹溝44とトランスファーロール31側の凸条32とが出合う(当然にフォールディングロール41側の凸条43とトランスファーロール31側の凹溝33とが出合う)とともに、図14に示すように、一方(左側)のフォールディングロール41側の凸条43と他方(右側)のフォールディングロール41側の凹溝44とが出合うようにして設置している。

【0047】図12~図14に示すように、アンビルロ ール23とトランスファーロール31とフォールディン グロール41には、切断したウエブ片WSをロール外周 面に吸着させた状態で移送させるための多数の吸気孔 (27, 34, 45)が形成されている。図示例では、 各ロール23、31、41について、凸条(又はアンビ ルナイフ)24,32,43の前後、及び凹溝25,3 3,44の前後にそれぞれ吸気孔27,34,45を開 口させている。尚、各吸気孔は、それぞれロール軸方向 に多数個づつ形成されている。これらの吸気孔27,3 4,45は、各ロールにおいてそれぞれ鎖線図示する符 20 号28,35,46(図12~図14)の範囲でのみ吸 気するようになっている。従って、ウエブ切断装置2の 両ナイフ22,24によって切断されたウエブ片WS は、図13に示すようにアンビルロール23の外周面か らトランスファーロール31の外周面に乗り移り、さら にトランスファーロール31の外周面からフォールディ ングロール41の外周面に乗り移るようになる。

【0048】又、フォールディングロール41に形成し た各吸気孔において、凹溝44部分に形成した吸気孔4 5の方が、凸条43部分に形成した吸気孔45より吸引 力が大きくなるように設定している。この第1実施例で は、図14に示すように、符号45Aの通気穴(吸気孔 の分岐本数が少ない)から分岐されている吸気孔45 (凹溝44部分のみに開口している)の吸引力が大き く、符号45Bの通気穴(吸気孔の分岐本数が多い)か ら分岐されている吸気孔45(凸条43部分と凹溝44 部分に開口している)の吸引力が小さくなるようにして いる。そして、図14において、一方側(左側)のフォ ールディングロール41の凸条43と他方側(右側)の フォールディングロール41の凹溝44とが出合ったと きに、凹溝44部分に開口している吸気孔45の合計吸 引力が他方の凸条43部分に開口している吸気孔45の 合計吸引力よりかなり大きくなって、左右各側から送ら れてきたウエブ片WS、WSを重合させた状態で、その 重合ウエブを凹溝44側のフォールディングロール41 の外周面に引き取るようになる(各側のフォールディン グロールの外周面に交互に引き取られる)。尚、凹溝4 4部分には、ウエブ片WSにおける、上記トランスファ ーロール31の凸条32で付与された押し筋WSc形成 部分(ウエブ片の走行方向中間位置)が位置するように 50 なり、該凹溝44部分が両フォールディングロール4

16

1,41の近接位置まで進行したときに、凹溝44部分で保持しているウエブ片の押し筋形成部分の外側に、相手側の2枚のウエブ片における各近接端縁がそれぞれ重合するようになる。そして、該凹溝44部分がさらに所定角度だけ進行すると、該凹溝44部分で、ウエブ片の押し筋WSc形成部分で相手側の各ウエブ片のそれぞれ端縁を包み込むようにして保持する。

【0049】この第1実施例では、フォールディングロール41の外周面にウエブ折り部を保持させる手段として、空気吸引による吸着式のものを採用している。ところで、ウエブ折り部を単に空気吸引による吸着式で保持したものでは、従来技術の項で説明したように折り線が鮮明に出ない(図10参照)という欠点があるが、この第1実施例では、ウエブ折り部の予定位置に予め押し筋WScを形成するようにしているので、図39に示すように折畳んだウエブ片WSの折り線WSc′を鮮明(シャープ)に現出させることができ、しかも該折り部にバイス捆持痕跡のような傷がつくことがない。

【0050】尚、他の実施例では、フォールディングロール41の外周面にウエブ折り部を保持させる手段として、吸着式にかえてバイスによる掴持方式を採用してもよい。ところで、このようなバイスによる掴持方式では、ウエブ折り部を間隔をもって部分的に掴持するようになっているために、例えば図9に示すように折り線部分にバイスによる掴持痕跡がつき易くなるが、この第1実施例のものでは、押し筋形成手段(アンビルロール23側の凹溝25とトランスファーロール31側の凸条32)を設けてウエブ折り部に予め連続する押し筋WScを形成するようにしているので、バイスによる掴持方式であっても、バイス掴持痕跡(特に掴持部分と非掴持部分との間の段差)がさほど鮮明につくことがない。

【0051】左右各フォールディングロール41,41 の環状溝42,42・・内には、それぞれパッカーフイ ンガー47、47・・の先端部が下方に出没するように 配置されている。この左右各側のパッカーフィンガー4 7,47は、フォールディングロール41の回転角度に 対応して同期操作される駆動手段(図示省略)により、 交互に上下揺動せしめられ、フォールディングロール4 1の凹溝44部分が両ロール近接部を過ぎて所定位置ま で回動したときに、凹溝44部分で吸着していたウエブ 保持部分をパッカーフィンガー47の先端部で下方に押 出すように作動する。尚、パッカーフィンガー47によ るウエブ押出し時には当該凹溝44部分における吸気孔 45からの吸引作用は停止される。このように、ウエブ 折畳み装置4では、上記の動作が交互に行われ、両フォ ールディングロール41,41間の下方に折畳みウエブ が連続して送り出され、順次後述する昇降テーブル50 上に積層される。又、このようにして折畳まれる折畳み ウエブには、図13又は図21に示すように、予めアン ビルロール23の凹溝25とトランスファーロール31

の凸条32とが出合ったときに、ウエブ片WSの走行方向中間部分(移送方向1/2の位置)に鮮明な押し筋WScが形成されるようになっており、ウエブ折畳み装置4では該押し筋WSc部分で折畳まれるので、その折畳みウエブの折り部WSc′(図39)はシャープに(きれいに)現れるようになる。

【0052】ウエブ折畳み装置4の下方には、図15~ 図17に示すように、順次折畳まれてくる折畳みウエブ の左右両側部をガイドする左右一対のサイドガイド1 7,17が設けられている。この各サイドガイド17, 17は、縦向きの薄板が使用されており、ウエブ折畳み 部の下方において、図15及び図16に示すようにフォ ールディングロール41の長さ方向に所定間隔(各環状 溝42,42間の間隔)をもち且つ図17に示すように 折畳まれる折畳みウエブの左右幅より僅かに広い間隔を もって多数枚づつ対向配置させている。又、この各サイ ドガイド17,17は、それぞれその上端部17aをフ ォールディングロール41の各環状溝42内に適宜深さ だけ差し込んだ状態で設置している。このサイドガイド 17,17は、順次折畳まれてくる折畳みウエブを昇降 テーブル50上に整列させるようにガイドする。又、サ イドガイド17,17の上端部17aは、環状溝42内 に適宜深さだけ差し込んでいるので、何らかの理由(例 えばパッカーフィンガー47によるウエブ押出しタイミ ングが遅れた場合)でウエブがフォールディングロール の適正角度位置で剥離しなかった場合でも、そのウエブ がいずれかの側のサイドガイド17,17に衝突するよ うになり、該ウエブを適正位置で確実に剥離させること ができる。尚、フォールディングロール41に環状溝4 2を形成できない形式のもの(例えば図1の公知例の如 く、ロール外面に刃物が連続しているもの)では、サイ ドガイド17を設置する場合、該サイドガイドの上端面 をフォールディングロールの外周面から若干隙間を隔て て設置する必要がある。この場合には、ウエブをフォー ルディングロールの適正位置でうまく剥離できなかった ときにフォールディングロール外周面とサイドガイド上 端面との間の隙間にウエブ先端部が噛み込むおそれがあ り、そのようにウエブ先端部が該隙間に噛み込んだ状態 で折畳みウエブをパッカーフィンガーで押出すようにす ると、該ウエブに傷がついたり皺になったりすることが ある。

【0053】この定量ウエブ積層体製造装置には、同装置の運転スピードを検出する運転スピード検出装置11と、ウエブ片の折畳み枚数を計測する計数装置12とがそれぞれ設けられている。即ち、この第1実施例では、図16に示すように、一方のフォールディングロール41の軸端部に取付けた大径のギヤG1に小径のギヤG2を噛合させ、該小径のギヤG2の回転スピードを運転スピード検出装置となる回転数センサ11で検出するようにするとともに、該小径のギヤG2の回転回数を計数装置

(カウンター) 12で計測するようにしている。尚、この運転スピード検出装置 11 及び計数装置 12 は、元機駆動装置 9 で駆動される被駆動部分であれば各種ロール 21, 23, 31 又は 41 の回転軸等の適宜の場所に設けることができる。

【0054】ウエブ積層体分離装置5は、この第1実施例では、図18~図20に示すように、ウエブ折畳み装置4で折畳まれる折畳みウエブを載せる昇降テーブル50と、該昇降テーブル50を昇降させる昇降駆動装置52と、昇降テーブル50上において折畳まれる折畳みウ10エブ間を左右各側からそれぞれ仕切るための第1仕切り装置6及び第2仕切り装置7とを有している。

【0055】昇降テーブル50は、折畳まれた折畳みウエブの幅よりやや広幅で連続ウエブWの幅より長い細長板状のものが使用されている。昇降テーブル50の左右両側部には、前記サイドガイド17,17の内方側端部を嵌入させる多数の凹入部が形成されていて、図17に示すように昇降テーブル50が上動位置の所定範囲内にあるときに、該昇降テーブル50とサイドガイド17,17とが衝突しないようにしている。又、この昇降テーブル50は、前後方向の両端部をそれぞれ縦向きのロッド51で支持している。尚、他の実施例では、昇降テーブル50として、多数本のバーを小間隔をもって同高さに並置して構成したものも使用可能である。

【0056】昇降駆動装置52は、この第1実施例では、図18に示すように、上下方向に張設されたベルト54(前後に一対ある)をサーボモータ53によって可逆的に走行させるようにしたものを採用している。前後の各ベルト54にはそれぞれベースブロック55を取付けており、図20に示すように該各ベースブロック55で昇降テーブル50の各ロッド51を支持している。この昇降駆動装置52のサーボモータ53は、コントローラ10(図18、図19)からの信号で作動時期、回転方向及びスピードが制御される(詳しくは後述する)が、基本的には昇降テーブル50を、ウエブ折畳み装置4からの折畳みウエブを受ける上動位置と、昇降テーブル50上の定量ウエブ積層体を排出する下動位置との間で上下動せしめるものである。

【0057】第1仕切り装置6は、図18~図20に示すように、細幅で逆L形の押えバー61と、該押えバー61を操作する押えバー駆動装置62とを有している。 又、押えバー駆動装置62は、押えバー61を実際に退避位置と打込み位置との間で進退操作する伸縮シリンダ620と、押えバー61をロックするロック装置67とを有している。

【0058】押えバー61は、昇降テーブル50上に積層された定量ウエブ積層体の上面を押えるためのもので、図示例では昇降テーブル50の左側に設置されている。この押えバー61は、上部に横向きでかなりの長さ(例えば140m程度)の押え片61aを有している。

この押えバー61は、フォールディングロール41の各環状溝42,42間の間隔をもって多数(環状溝42と同数)使用されている。又、該各押えバー61,61・・は、その各下端部を1本の軸64に固定している。【0059】他方、昇降テーブル50の前後各ロッド51には、上下にスライド可能なスライドブロック63(前後一対ある)が設けられており、該両スライドブロック63間に押えバー61の軸64を回動自在に架設している。

【0060】押えバー駆動装置62の伸縮シリンダ62 0はスライドブロック63に支持されており、該伸縮シ リンダ620の可動側を軸64に取付けたレバー64a に連結している。そして、この伸縮シリンダ620を伸 縮操作することによって軸64を可逆的に回動(押えバ -61を左右に揺動)させることができるようになって いる。この伸縮シリンダ620による押えバー61の操 作範囲は、図19又は図22に示すように、押えバー6 1が、ウエブ折畳み動作に邪魔にならない左方退避位置 (実線図示位置)と、押え片61aの先端が昇降テーブ ル50上で折畳まれようとしている折畳みウエブ間の所 定深さまで侵入する右方打込み位置(図19又は図22 における鎖線図示位置)との間で揺動せしめられるよう に設定している。尚、押えバー61は、その打込み深さ を深くするほど押え作用が確実となるが、あまり打込み 深さを深くし過ぎると、押え片61aの先端でウエブを 突き破るおそれがあり、押えバー61の打込み深さはウ エブ積層体幅方向の70~80%程度に留めるのが好ま UW

【0061】ロック装置67は、押えバー61の打込み 側への動作を瞬時に行い得るようにするもので、図19 に示すように、スライドブロック63部分に枢着された ロック部材69と該ロック部材69を揺動操作する伸縮 シリンダ (ソレノイドでも可能) 68とを有している。 尚、この伸縮シリンダ68は、機体のフレーム側の所定 位置に固定的に取付けられている。ロック部材69は、 この第1実施例では、押えバー駆動装置62となる伸縮 シリンダ620の伸長動作を規制するようにしている。 そして、このロック装置67は、図19に示すように、 押えバー駆動装置62となる伸縮シリンダ620が縮小 状態(押えバー61が右方待機位置にある)において、 ロック装置67の伸縮シリンダ68を縮小させることに より、ロック部材69で伸縮シリンダ620のロッドを ロックし、他方、ロック装置67の伸縮シリンダ68を 伸長させることにより、ロック部材69を弧回動させて ロック解除させるようになっている。尚、このロック装 置67は、後述するようにコントローラ10からの信号 によって作動せしめられるが、ロック部材69のロック を解除する前に押えバー駆動装置62となる伸縮シリン ダ620を伸長側に作動させておき (実際にはロック部 50 材69でロックされているので伸長しない)、ロック部

20

材69のロック解除動作と同時に瞬時に押えバー61の 打込み動作が行われるようにしている。

【0062】スライドブロック63と昇降テーブル50 のロッド51下端部間には、図19~図20に示すよう に、スライドブロック63をロッド51に対して上下動 させる伸縮シリンダ65が設けられている。この伸縮シ リンダ65は、後述するように折畳みウエブの積層中に 昇降テーブル50が微動降下する(ロッド51も降下す る)際に、押えバー61を上方の待機高さ位置に維持さ せる作用をする。即ち、昇降テーブル50の微動降下中 10 には、該伸縮シリンダ65が伸長側に作動を継続してい て、スライドブロック63を常に上方に付勢している が、該スライドブロック63はストッパー66(図2 0)に衝合しているために定位置に維持されて、各押え バー61も上方の待機高さ位置に維持されるようになっ ている。又、この伸縮シリンダ65は、前記計数装置1 2からのカウントアップ信号が発せられると、その伸長 状態のままでロックされ(スライドブロック63がロッ ド51に対してスライド不能になる)、その後は昇降テ ーブル50が下動するのにともなって押えバー61も下 動するようになる。

【0063】又、このスライドブロック上下動用の伸縮 シリンダ65(図19、図20)は、押えバー61が昇 降テーブル50上のウエブ積層体側に打込まれた後、昇 降テーブル50の下動開始直後に、図25に示すように 押えバー61を実線図示位置から鎖線図示位置(符号6 1′の位置)までの若干高さ(例えば10㎜程度)だけ 下動させるように作動する。即ち、該伸縮シリンダ65 は、昇降テーブル50の下動開始直後において、若干量 だけ縮小せしめられてスライドブロック63を昇降テー ブル50のロッド51に対して若干高さだけ下動させ、 それによって押えバー61も下動させてその押え片(符 号61a′)で昇降テーブル50上のウエブ積層体Xを 若干高さだけ圧縮するようにしている。このように、昇 降テーブル50上のウエブ積層体(分離されて定量ウエ ブ積層体Yとなる)を押え片61a′で圧縮させると、 定量ウエブ積層体Yが昇降テーブル50の上面と押え片 61a′の下面とで挟圧・保持され、図26~図28に 示すように該定量ウエブ積層体Yを昇降テーブル50と ともに下動させるときに、昇降テーブル50上の定量ウ エブ積層体Yを安定した姿勢で降下させることができ る。又、このスライドブロック上下動用の伸縮シリンダ 65(図19、図20)は、昇降テーブル50が図28 に示す排出高さ位置まで下動したときに、昇降テーブル 50の下動開始直後に縮小させた上記縮小量だけ伸長さ せるように作動せしめられる。すると、図28に示すよ うに、スライドブロック63とともに押えバー61が符 号61~で示すように若干高さだけ上動作動せしめられ (そのとき押え片61aは符号61a′の位置とな る)、押え片61aによる定量ウエブ積層体Yへの下方 押圧力が解除されるようになる。そして、このように押え片61 a′による押圧力を解除すると、該押え片61 a′を定量ウエブ積層体Y側に打込んだままで、プッシャー81により昇降テーブル50上にある定量ウエブ積層体Yを該昇降テーブル50上から押出すことができるようになる。

【0064】第2仕切り装置7は、図18~図19に示すように、細幅で逆L形(押えバー61とは反対向き)の仕切りバー71と、該仕切りバー71を操作する仕切りバー駆動装置72は、仕切りバー71を実際に退避位置と打込み位置との間で進退させる伸縮シリンダ720と、仕切りバー71をロックするロック装置77と、それら(仕切りバー71、伸縮シリンダ720、ロック装置77)を昇降させる昇降駆動装置75とを有している。

【0065】この第2仕切り装置7の昇降駆動装置75は、図18に示すように、上下方向に張設されたベルト752(前後に一対ある)をサーボモータ751によって可逆的に走行させるようにしたものを採用している。このサーボモータ751は、コントローラ10(図18、図19)からの信号で作動時期、回転方向及びスピードが制御される。

【0066】第2仕切り装置7用の昇降駆動装置75における前後の各ベルト752には、それぞれベースブロック753を取付けており、該各ベースブロック753で仕切りバー71を左右に進退調整するための伸縮シリンダ76(前後に一対ある)を支持している。この各伸縮シリンダ76の可動側先端部には仕切りバー71の取付台761(前後に一対ある)を取付けている。

【0067】仕切りバー71は、昇降テーブル50に代わってウエブ折畳み装置4で折畳まれる後続の折畳みウエブ(ウエブ積層体)を仮受けするためのものである。この仕切りバー71は、押えバー61と同様に、上部に横向きでかなりの長さ(例えば150m程度)の仕切り片71aを有している。この仕切りバー71は、フォールディングロール41の各環状溝42,42間の間隔をもって多数(環状溝42と同数)使用されている。又、該各仕切りバー71,71・・は、その各下端部を1本の軸74に固定している。この軸74は、前記各取付台761間に回動自在に架設している。

【0068】仕切りバー駆動装置72の伸縮シリンダ720は取付台761に支持されており、該伸縮シリンダ720の可動側を軸74に取付けたレバーに連結している。そして、この伸縮シリンダ720を伸縮操作することによって軸74を可逆的に回動(仕切りバー71を左右に揺動)させることができるようになっている。この伸縮シリンダ720による仕切りバー71の操作範囲は、図19又は図23に示すように、仕切りバー71が、ウエブ折畳み動作に邪魔にならない右方退避位置(実線図示位置)と、仕切り片71aの先端が折畳まれ

21

ようとしている折畳みウエブ間の所定深さまで侵入する 左方打込み位置(図19又は図23における鎖線図示位 置)との間で揺動せしめられるように設定している。 尚、仕切りバー71の打込み深さは、進退調整用の伸縮 シリンダ76によって調整することができる。

【0069】ロック装置77は、第1仕切り装置6のも のと同様で、仕切りバー71の打込み側への動作を瞬時 に行い得るようにするものである。即ち、このロック装 置77は、図19に示すように、取付台761部分に枢 着されたロック部材79と該ロック部材79を揺動操作 10 する伸縮シリンダ(ソレノイドでも可能)78とを有し ている。ロック部材79は、仕切りバー駆動装置72の 伸縮シリンダ720の伸長動作を規制するようにしてい る。そして、このロック装置77は、図19に示すよう に、仕切りバー駆動装置72の伸縮シリンダ720が縮 小状態において、ロック装置77の伸縮シリンダ78を 縮小させることにより、ロック部材79で伸縮シリンダ 720のロッドをロックし、他方、ロック装置77の伸 縮シリンダ78を伸長させることにより、ロック部材7 9を弧回動させて上記ロックを解除させるようになって いる。

【0070】又、第1仕切り装置6及び第2仕切り装置 7において、図23に示すように、第1仕切り装置6の 押えバー61の打込み高さを第2仕切り装置7の仕切り バー71の打込み高さより高位置としている。そして、 該押えバー61は、その打込みと同時に(仕切りバー7 1が打込まれる前に)昇降駆動装置52により瞬間的に 仕切りバー71の打込み高さよりやや低位置まで(高さ Hの範囲だけ) 高速降下させるようにしている。このよ うに押えバー61を正規の打込み位置(仕切りバー71 の打込み高さよりやや低位置)より上方位置から打込む ようにすると、図22に示すように押えバー61の押え 片61aが押えようとするウエブの上面側からかなり余 裕をもって差し込まれるようになり、押えバー61の打 込み動作を確実に行わせることができるとともに、該押 え片61aでウエブを傷つけることがなくなる。又、押 えバー61の打込みと同時に(仕切りバー71が打込ま れる前に) 所定高さHだけ急速降下させるようにしてい るので、該押えバー61が次に打込まれる仕切りバー7 1の邪魔にならない。

【0071】昇降テーブル50の昇降駆動装置52は、サーボモータ53により次のように作動する。まず、図17又は図18に示すように、昇降テーブル50上に順次折畳みウエブが積層されている間は、昇降テーブル50をウエブ積層スピードに対応させて連続的又は間欠的に微動降下させる。そして、昇降テーブル50上に所定枚数のウエブ片が折畳み積層されて、押えバー61が打込まれるのと同時に、昇降テーブル50をサーボモータ53により図23の符号50′の位置まで瞬間的に高速降下させた後、該昇降テーブル50を通常の降下スピー

ドで図27に示す排出高さ位置まで降下させ、続いて該 昇降テーブル50上の定量ウエブ積層体Yを排出した 後、所定スピードで図30に示す次のウエブ積層体受取 り位置まで上昇させるように作動する。

【0072】ところで、昇降テーブル50上に折畳みウ エブを積層する際の、昇降テーブル微動降下速度を一定 とした場合には、装置の運転スピードを変化させると、 昇降テーブル50上に積層されるウエブ積層体Xの嵩密 度が変化するようになる。即ち、昇降テーブル50の微 動降下速度を一定とすると、上記運転スピードが遅い場 合には昇降テーブル50上に積層される定量ウエブ積層 体Yの嵩が大きくなり過ぎる(嵩密度が低くなる)こと があり、逆に同運転スピードが速い場合には同定量ウエ ブ積層体Yの嵩が小さくなり過ぎて(嵩密度が高くなっ て) 風合いを損ねることがある。又、上記微動降下速度 を一定とすると、使用するウエブの厚さの変化 (例えば ティッシュ用の薄いウエブ、タオル用の厚いウエブ等) や、エンボス加工の有無によっても製造された定量ウエ ブ積層体Yの嵩や風合い等が変化するようになる。この ような現象(定量ウエブ積層体Yの嵩や風合い等の変 化)が生じるのを改善するために、図示の定量ウエブ積 層体製造装置では、昇降テーブル50の微動降下速度 を、運転状態を見ながら外部操作によって調節し得るよ うにしている。

【0073】即ち、この定量ウエブ積層体製造装置で は、昇降テーブル50を微動降下せしめる際の、昇降駆 動装置52のサーボモータ53の回転速度を、デジタル 方式で外部から指定することにより、該昇降テーブル5 Oの微動降下速度を適宜に調整し得るようにしている。 例えば、図38に示すような箱入りティッシュ用の定量 ウエブ積層体Y(通常は200組で合計厚さが70~8 0㎜)を製造するときには、該昇降テーブル50の微動 降下速度を、片側1枚のウエブ片が折畳まれるごとに昇 降テーブル50を例えば0.35~0.4mmづつ降下させるよ うなスピードに設定するとよい。このように、昇降テー ブル50の微動降下速度を外部から調整し得るようにす ると、製造される定量ウエブ積層体Yの嵩を好適範囲に できるとともに折畳みウエブの風合いを良好にすること ができ、又、上記降下速度を、運転状態を見ながら調整 40 できるので、運転中であっても好みの嵩密度に変更可能 となる。

【0074】第2仕切り装置7の昇降駆動装置75は、サーボモータ751により、仕切りバー71が打込まれた後、該仕切りバー71(実際にはベースブロック753)をウエブ積層スピードに対応させて連続的又は間欠的に微動降下させ、図27に示すように仮受け装置19で仕切りバー71上のウエブ積層体Xを載せ替えて仕切りバー71が後退した後、該仕切りバー71を図18に示す初期位置まで上動させるように作動する。又、仕切りバー71の微動降下速度は、上記昇降テーブル50の

微動降下速度と常に等速度に設定されている。即ち、仕切りバー71を微動降下せしめる際のサーボモータ751の回転速度の設定は、昇降テーブル50を微動降下せしめる際のサーボモータ53に対する回転速度の設定操作で同時に行えるようにしており、1つの回転速度設定操作で両サーボモータ53,751の各回転速度(昇降テーブル50と仕切りバー71の各微動降下速度)を同時に且つ等速度に設定し得るようにしている。

【0075】又、この第1実施例の定量ウエブ積層体製 造装置では、図38に示すように、定量ウエブ積層体Y を紙箱B内に収納して使用する際に、最上部のウエブ片 WSを紙箱Bの取出口Bbから取出し易くするために、 最上部ウエブ片WSの上半分をさらに半分の幅に折り返 す (折返し部WSd) ための折返し装置15,16 (図 18、図27、図29)が設けられている。この折返し 装置15,16は、昇降テーブル昇降部分の上部寄りの 左右各側にあって、それぞれ伸縮シリンダ151,16 1の可動側先端部に押板152,162を取付けて構成 している。尚、各押板152,162は、それぞれ小幅 のバーを小間隔をもって並置して構成されている。そし て、この折返し装置15,16は、図26に示すよう に、昇降テーブル50上の定量ウエブ積層体Yを後続の 折畳みウエブから分離した後、仕切りバー71上に積層 されているウエブ積層体Xの最下部に位置するウエブ片 WSの垂下り片WS2を次のようにして処理する。即 ち、図27に示すように、まず左側の折返し装置15の 伸縮シリンダ151を伸長させてその押板152で垂下 り片を右側に折返して仕切りバー71の下面に近接さ せ、続いて右側の折返し装置16の伸縮シリンダ161 を伸長させてその押板162で先に折返した折返し片を 半分の幅だけ左側に折返すようにする。そして、その半 分に折返したままで、仕切りバー71上のウエブ積層体 X全体を次に説明する仮受け装置19の各支持バー19 1上に載せかえた後、各折返し装置の伸縮シリンダ15 1,161を縮小させることによって最下部のウエブ片 の半分をさらに半分の幅に折畳んだ状態で支持バー19 1上に支持させることができる。尚、この折返し部WS dは定量ウエブ積層体Yの下面側に形成されるが、後述 するように後工程において定量ウエブ積層体Yを上下反 転させることにより、図38に示すように折返し部WS dを上面側に位置させることができるようになってい る。

【0076】仮受け装置19は、多数本の支持バー191を前後方向に小間隔をもって並置させた状態で連結する一方、該支持バー191を伸縮シリンダ192で左右方向に進退させるようにするとともに、該伸縮シリンダ192を支持バー191ごと昇降駆動装置193で昇降せしめ得るように構成されている。昇降駆動装置193は、サーボモータ194でベルト195を上下に走行させるとともに、該ベルト195にベースブロック196

を取付けている。又、該ベースブロック196には伸縮 シリンダ192を取付けており、サーボモータ194を 正逆いずれかの方向に作動させることによって伸縮シリ ンダ192とともに支持バー191を上下動させること ができるようになっている。そして、この仮受け装置1 9は、図27に示すように、支持バー191を上記折返 し装置15,16の押板152,162より下方に位置 させた状態で、まず伸縮シリンダ192を伸長させて支 持バーを符号191~で示すように仕切りバー71上の ウエブ積層体Xの直下に位置させ、続いてサーボモータ 194により支持バーを符号191″で示す位置まで上 動させて、該支持バー191で仕切りバー71上のウエ ブ積層体Xを受取る。その後、仕切りバー71は後退 し、図29に示すように空の昇降テーブル50が上動し て、該昇降テーブル50で支持バー191上のウエブ積 層体Xを受取り、その後に伸縮シリンダ192が縮小し て支持バー191が後退する(図30の状態となる)。 【0077】尚、この仮受け装置19では、支持バー1 91でウエブ積層体Xを支持した直後から、該支持バー 191上のウエブ積層体Xを昇降テーブル50で受取る までは、昇降駆動装置193(サーボモータ194)に よりウエブ折畳みスピードに対応した速度で微動降下せ しめられる。又、このときの仮受け装置19の微動降下 速度の設定・変更操作は、前記昇降テーブル50の微動 降下速度の設定・変更操作によって同時に行われる。

【0078】又、この定量ウエブ積層体製造装置には、図19、図25、図26、図28に示すように、第1仕切り装置6の各押えバー61,61・・の先端部、及び第2仕切り装置7の取付台761の下端部に設けたエアノズル18からそれぞれエアを吹出させるためのエアブロー装置13が設けられている。

【0079】第2仕切り装置7の取付台761に取付け たエアノズル18は、図19、図25~図28において 奥行き方向に所定間隔をもって複数個使用されている。 又、このエアノズル18は、図27に示すように、定量 ウエブ積層体Yを載せた昇降テーブル50が降下する途 中において、押えバー61とは反対側で昇降テーブル昇 降域部分に近接した位置から該昇降テーブル昇降域部分 側のほぼ水平方向に向けてエアBを吹付けるためのもの である。又、該エアノズル18の設置高さは、取付台7 61が仕切りバー71とともに微動降下せしめられるこ とにより多少上下変位するものの、定量ウエブ積層体Y を載せた昇降テーブル50の下動時に該昇降テーブル5 〇が最下動位置(図28の排出位置)に達する少し前 に、昇降テーブル50上の定量ウエブ積層体Yの上面が 水平方向に対応するような高さ位置に設定している。 尚、このエアノズル18の作用は後述する。

【0080】上記エアブロー装置13は、ブロワ130 からの圧縮エアを、供給管131から分岐させた2つの配管132,181を通してそれぞれ押えバー61の先

50

端部及び取付台761の下端部に設けたエアノズル18 からそれぞれ吹出させるようになっている。

【0081】即ち、押えバー61側には、ブロワ130からの圧縮エアを、供給管131、一方の配管132、該配管132から各押えバー61,61・・ごとに分岐させた分岐管133をそれぞれ通した後、バー内通路134を通して各押え片61aの先端からそれぞれ吹出させるようにしている。又、エアノズル18側には、ブロワ130からの圧縮エアを、供給管131、他方の配管181を通して該エアノズル18から吹出させるように10している。

【0082】押えバー61側のエア吹出しは、この第1 実施例では、配管132中に設けたソレノイドバルブ1 35(図25、図26、図28参照)により、図25に示すように押えバー61が折畳みウエブ間に打込まれた直後から、図28に示すようにプッシャー81による定量ウエブ積層体Yの押出しが行われる(昇降テーブル50上の定量ウエブ積層体が該昇降テーブル50上から押出される)までの時間だけ行うようにしている。

【0083】又、エアノズル18側のエア吹出しは、この第1実施例では、配管181中に設けたソレノイドバルブ180(図25、図26、図28参照)により、昇降テーブル50が下動を開始した後、例えば図26に示すように昇降テーブル50上の定量ウエブ積層体Yがエアノズル18の設置高さまで降下する前から、図28に示すように昇降テーブル50が最下動位置まで降下するまでの時間だけ行うようにしている。尚、このエアノズル18によるエアの吹出しは、特に図27に示すように、昇降テーブル50上の定量ウエブ積層体Yの上面部分がエアノズル18の設置高さを通過するときに有効となる(その作用については後述する)。

【0084】各押えバー61の先端部からのエア吹出し 圧(又は吹出し速度)、及びエアノズル18からのエア 吹出し圧(又は吹出し速度)は、それぞれ配管132, 181中に流量調整弁を設けて適宜調整するとよい。

【0085】押えバー61の先端からエア吹出しは、各段階においてそれぞれ次のように作用する。

【0086】まず、図25に示す定量ウエブ積層体の分離時においては、分離される上下ウエブ片の折返し片W S_1 ,W S_2 間に吹出しエアAの一部A aが流通して、該両折返し片W S_1 ,W S_2 の分離がスムーズに行われるようになる。即ち、ウエブ片が相互に折畳まれた状態では各側のウエブ片の折返し片W S_1 ,W S_2 同士が接合しており、図25に示すように両折返し片W S_1 ,W S_2 を上下に分離させようとする場合に、通常は両折返し片間の摩擦力によって該各折返し片W S_1 ,W S_2 が相互に相手側に引っ張られて特に最上層の折返し片W S_1 の折重なり形態が乱れようとするが、上記のように押えバー61の先端からエアを吹出すようにすると、両折返し片間に空気層ができて該折返し片W S_1 ,W S_2 の分離がスムー

ズに行えるようになる。従って、分離されるウエブ片の 折返し片WS1の折重なり形態が乱れにくくなるという 作用が得られる。

【0087】次に、図26に示す昇降テーブル50の下 動段階では、押えバー61で定量ウエブ積層体Yの上部 を押えているが、最上部のウエブ片の折返し片WS1が 押えバー61の上にあり、昇降テーブル50の下動スピ ードを折返し片WS1が自重で下動しようとするスピー ド(自由落下速度)より高速にすると、該折返し片WS 1の自重による下動スピードが昇降テーブル50の下動 スピードに追いつかなくなって、該最上部の折返し片W S1がヒラヒラしながら追随するようになり、最終下動 状態で該折返し片WS1が捲れたり空気が入って盛り上 がったりすることがある。特に、ティッシュペーパーの ような薄手のウエブの場合にはこの傾向が強くなる。と ころで、図26に示すように、昇降テーブル50の下動 途中で押えバー61の先端からエアAを吹出すようにす ると、最上部のウエブ片は該押えバー61の先端を包む ように折返されているので、その折返し部内に吹出され たエアの大部分は、折返し部内で反転して折返し片WS 1の先端側から外部に放出されるようになる。このと き、折返し部内におけるエア吹出し口(押えバー先端) の前方側は、大気圧より高圧となるものの、エアの出口 側においてはエアが外部に吹出されることにより負圧に なり、それによって折返し片WS1を強制的に押えバー 61側に収束させることができる。従って、昇降テーブ ル50の下動スピードを折返し片WS1の自重による下 動スピード(自由落下速度)より速くしても、昇降テー ブル50の下動途中で折返し片WS1がヒラヒラしにく くなって、該折返し片WS1を可及的に正常に展張させ た状態で押えバー61上に収束・重合させることができ るようになる。

【0088】さらに、図28に示すように、昇降テーブル50が最下動位置まで降下すると、押えバー61が符号61′で示すように少し上動せしめられた後、プッシャー81により昇降テーブル50上の定量ウエブ積層体Yが押出されるが、そのとき押えバー61′の先端からエアを吹出していると、その空気流Aによって折返し片WS1が押えバー61の上面から若干遊離するようになり、定量ウエブ積層体Yの押出し時に該押えバー61との摩擦で折返し片WS1を引っ張らなくなる。従って、押えバー61を最上部の折畳みウエブ間に差込んだ状態で定量ウエブ積層体Yを押出しても、折返し片WS1と押えバー61との間に摩擦が生じないので該折返し片WS1が押えバー61によって乱されることがなくなり、該折返し片WS1が正常に展張された状態で自重により定量ウエブ積層体Yの上部に収束するようになる。

【0089】又、エアノズル18からのエア吹出しは、 図27に示すように、昇降テーブル50上の定量ウエブ 50 積層体Yがエアノズル18の設置高さ部分を下方に通過

27

する際に、該定量ウエブ積層体Yの最上部に位置するウ エブ折返し片WS1を強制的に押えバー61上に収束・ 重合させるためのものである。即ち、エアノズル18か らのエア吹出しを行わない場合は、昇降テーブル50を 最上部のウエブ折返し片WS1の下方収束スピード(該 ウエブ折返し片WS1の自重落下速度と上記押えバー6 1 先端からのエア吹出しによる収束スピードの合計収束 スピード)より高速で降下させると、該折返し片WS1 が昇降テーブル50の下動スピードに追いつかなくなっ て、該折返し片WS1がヒラヒラしながら追随するが、 下動中の定量ウエブ積層体Yの上面付近にエアノズル1 8からのエアBを吹付けると、そのエア圧で最上部の折 返し片WS1を強制的に押えバー61側に収束させるこ とができる。従って、昇降テーブル50の下動スピード をさらに速くしても、昇降テーブル50の下動行程(最 下動位置又はその直前)で折返し片WS1を強制的にし かも折返し片WS1の自重による自由落下速度よりも速 い速度で押えバー61側に押付けることができ、該折返 し片WS1をより一層正常に展張させた状態でしかも素 早く押えバー61上に収束・重合させることができるよ

【0090】ところで、紙のような絶縁物では、原紙の製造段階や、該原紙から製品(定量ウエブ積層体)に加工する段階等でウエブが空気やロール等の各種装置に接触し、そのときの摩擦によって折畳みウエブに静電気が帯電するようになる(特に、冬場の乾燥した気候のときにこの傾向が強く現れる)。尚、この種のウエブに帯電する静電気は、1枚のウエブ片WSにおいても(+)極性のイオンが多く集まる部分と(-)極性のイオンが多く集まる部分と(-)極性のイオンが多く集まる部分とが混在していることが知られている。そして、このように、定量ウエブ積層体Yを製造する過程において、ウエブに静電気が帯電していたり又は新たにウエブに静電気が帯電すると、次のような問題が生じるようになる。

【0091】即ち、昇降テーブル50上に折畳まれた折 畳みウエブに静電気が帯電すると、その静電気によって ウエブ片同士がくっつき易くなる。特に、ティッシュペ ーパーのような薄手のウエブでは、定量ウエブ積層体Y の最上部のウエブ折返し片WS1とその下面に位置する ウエブとの間に電位差が生じると、該ウエブ折返し片W S₁が正常に展張しないままでその下のウエブにくっつ く場合がある。例えば、上下のウエブにおいて、同極性 の帯電部分同士が近接すると相互に反発し合ってウエブ 同士が離間し、逆に反対極性の帯電部分同士が近接する と相互に引きつけられるようになり、最上部のウエブ折 返し片WS1が部分的に膨れ上がった状態で重合する場 合がある。このように、最上部のウエブ折返し片がきれ いに展張していない状態で、その長尺の定量ウエブ積層 体を最終製品長さづつ切断すると、最上部のウエブ片が 展張状態で正確に四角形にならなくなることがあり、商

品価値が低下する。

【0092】このような問題を改善するために、この第 1 実施例の定量ウエブ積層体製造装置では、製造される 定量ウエブ積層体Yの最上部に位置するウエブに帯電す る静電気を除去する手段を備えている。即ち、この第1 実施例では、図19、図25、図26、図28に示すよ うに、上記エアブロー装置13にイオン生成装置14を 組込んで、押えバー61先端及びエアノズル18からの 吹出しエア中に静電気除去用の空気イオンを混入させ 10 て、該空気イオンを最上部の折畳みウエブに吹付けるよ うにしている。イオン生成装置14としては、例えばパ ルスDC方式と称されるような、(+)極性イオンと(-) 極性イオンとをそれぞれ混在させた状態で生成し得るよ うにしたものが好適である。そして、このイオン生成装 置14で生成された(+)(-)各極性のイオンが混在して いる混在空気イオンは、調整バルブ14aを介してエア ブロー装置13の供給管131中に送り込まれ、押えバ ー61の先端及びエアノズル18からの各吹出しエア A、Bとともに静電気除去用の空気イオンを吹出させる 20 ようにしている。

【0093】このように、押えバー61の先端及びエアノズル18からそれぞれ吹出しエアA、Bとともに静電気除去用の空気イオン(各極性のイオンが混在している)を放出させると、該空気イオンが最上部のウエブの表面に接触し、ウエブに帯電している静電気と中和して、該ウエブから静電気を除去することができるようになる。即ち、ウエブ側には(+)極性のイオンが多く集まる部分とが混在しているが、吹出しエアA、B中にも(+)極性イオンと(-)極性イオンとが混在していて、ウエブ側の(+)極性イオン部分に吹出しエアA、B中の(-)極性イオンが引きつけられ、他方ウエブ側の(-)極性イオン部分に吹出しエアA、B中の(+)極性イオンが引きつけられて、ウエブ側に帯電している両極性の静電気がそれぞれ中和されるようになる。

【0094】このようにしてウエブ(特に最上部の折畳みウエブ)から静電気が除去されると、定量ウエブ積層体の最上部に位置する折返し片WS1がその下面側のウエブにくっつきにくくなって、該折返し片が自然に展張し易くなり、製造された長尺の定量ウエブ積層体を最終製品長さづつに切断しても、最上部のウエブ片が変形して切断されることがなくなる。

【0095】ところで、昇降テーブル50上に所定枚数(製品枚数となる例えば片側100枚)のウエブ片が折畳まれると、図16に示す計数装置(以下、カウンターという)12からのカウントアップ信号S1(図19)がコントローラ10に向けて発せられ、他方、運転スピードを検出する運転スピード検出装置(以下、回転数センサという)11からは現在の運転スピード検出値(フォールディングロール41の回転スピード検出信号

3.0

S2) がコントローラ10に向けて発せられる。

【0096】そして、上記第1仕切り装置6及び第2仕 切り装置7は、それぞれカウンター12からのカウント アップ信号S1に基づいて作動開始するようになってい るが、該第1及び第2の各仕切り装置6,7(押えバー 駆動装置62及び仕切りバー駆動装置72)の作動開始 タイミングは、回転数センサ11からの回転スピード検 出値(信号 S_2)が大きくなるにつれて順次早くなるよ うにし、押えバー61及び仕切りバー71を運転スピー ドの変化にかかわりなく常に適正タイミングで打込むよ うにしている。尚、仕切りバー71は押えバー61の打 込み後、ごくわずかに(フォールディングロール41が 角度45°回転する時間だけ)遅れて打込まれるように 設定しているが、以下、押えバー61の打込みタイミン グを主として説明する。即ち、図24において、符号V 1, V2, V3は本実施例の製造装置のそれぞれ異なる運 転スピードを示している。例えばV1はフォールディン グロール41の周速度(換言すれば、ウエブ走行速度) で毎分50m程度の低速運転スピード、V2は同毎分1 00m程度の中間運転スピード、V3は同毎分150m 程度の高速限界運転スピードをそれぞれ示している。 又、符号T1はカウンター12からのカウントアップ信 号発信時点、符号T2は押えバー駆動装置62がバー打 込み方向に作動を開始する時点、符号T3は押えバー6 1の打込み完了時点をそれぞれ示している。又、符号P 1はカウントアップ信号発信時T1におけるウエブの位 置、符号Poは押えバー61のバー打込み適正タイミン グT3におけるウエブの位置を示している。カウントア ップ信号発信時点T1は、装置の運転スピードにかかわ りなくカウンター12がウエブ片の目標枚数をカウント アップした時点である。又、押えバー駆動装置62の作 動開始時点T2から押えバー61の打込み完了時点T3ま での時間も一定である。

【0097】そして、この制御方法では、図24に示す ように、装置の運転スピードが速くなるにつれて、カウ ントアップ信号発信時点T1から押えバー駆動装置62 が作動開始する時点T2を順次早くするようにし、同時 点 T_2 後のウエブ走行距離が符号 U_1 , U_2 , U_3 のように 変化しても、押えバー61の打込みが常にウエブがバー 打込み適正位置Poにあるときに完了するようにしてい る。具体的には、図19に示すように、カウンター12 がカウントアップ信号S1を発すると、その信号S1がコ ントローラ10に入力され、他方、回転数センサ11か らは現在の装置の運転スピード(フォールディングロー ル41の回転スピード)検出信号S2がコントローラ1 0に入力される。そして、コントローラ10から押えバ 一駆動装置62に対して、現在の運転スピード(例えば $V_1 \sim V_3$) に対応したタイミングで作動開始信号 S_3 , S4を出力する。尚、押えバー駆動装置62は、伸縮シ リンダ620とロック装置67とを有しており、伸縮シ リンダ620への作動開始信号 S_3 が先でロック装置67の伸縮シリンダ68への作動開始信号 S_4 がそれよりごくわずかに遅れて出力される。又、その直後にコントローラ10から、仕切りバー駆動装置72の伸縮シリンダ78への各作動開始信号 S_5 , S_6 がそれぞれごくわずかな時間差をもって出力される。尚、この第1実施例では、回転数センサ11で検出する回転スピード検出値を微少範囲づつ多数に区切って、その各範囲ごとにそれぞれ押えバー駆動装置62(及び仕切りバー駆動装置72)への作動開始タイミングを割り当てるようにしている。

【0098】装置の運転スピードの変化に対応するバー 駆動装置(例えば押えバー駆動装置62)への作動開始 タイミングの変化量の一例を示すと、図24において、 装置の運転スピード(フォールディングロール41の周 速度)がV1で示す毎分50mのときに上記カウントア ップ信号発信時点T1からバー駆動装置の作動開始時点 T2までの時間Tb1を66/1000秒とし、同運転スピード がV2で示す毎分100mのときにカウントアップ信号 発信時点T1からバー駆動装置の作動開始時点T2までの 時間Tb2を33/1000秒とし、同運転スピードがV3で示 す毎分150mのときにカウントアップ信号発信時点T-1からバー駆動装置の作動開始時点T2までの時間Tb3 を22/1000秒となるようにそれぞれ設定しており、この ように装置全体の運転スピードが速くなるのにしたがっ てバー駆動装置の作動開始タイミングを早くするように している。

【0099】押えバー駆動装置62及び仕切りバー駆動 装置72への各作動開始タイミングを装置全体の運転ス ピードに対応して上記のように制御すると、昇降テーブ ル50上に所定枚数のウエブ片が折畳まれるごとに、押 えバー61及び仕切りバー71をそれぞれ適正タイミン グで上下折畳みウエブ間に打込むことができ、該各バー 61,71の打込みタイミングのずれによるウエブの損 傷、あるいは打込み失敗等のトラブルが発生することが なくなる。従って、装置の運転スピードを、例えばウエ ブ折畳み装置4によるウエブ折畳みの最大能力までスピ ードアップすることも可能となる。尚、この定量ウエブ 積層体製造装置では、ティッシュペーパーのような薄手 のウエブであっても、定常運転スピード(フォールディ ングロール41の表面周速度=ウエブ原反の走行速度) を毎分130m程度(従来は毎分80~90m程度)で 処理でき、限界高速運転スピードで同じく毎分150m 程度(従来は毎分100m程度)の処理が可能である。 【0100】昇降テーブル50の昇降部分の下方には、 昇降テーブル50上に分離させた定量ウエブ積層体Yを 次工程側に排出する排出装置8が設けられている。この 排出装置8は、図31に示すように、所定下動位置まで 降下した昇降テーブル50上の定量ウエブ積層体Yを押 50 出すプッシャー81と、その押出された定量ウエブ積層

32

体を搬送する搬送コンベア82を有している。

【0101】又、この第1実施例では、プッシャー81と搬送コンベア82との間に、ウエブ積層体処理装置80が設けられている。このウエブ積層体処理装置80は、定量ウエブ積層体Yを圧縮して折畳みウエブ間の空気を排除する(嵩を低くする)とともに、後述するように定量ウエブ積層体の上端部のウエブ片WSにウエブはみ出し部WSaが発生したときの処理を行うものである。尚、このウエブはみ出し部WSaの発生原因、及びウエブ積層体処理装置80の具体的な構成については後10で詳述する。

【0102】プッシャー81は、この第1実施例では、 図32に示すように2段階に伸長する単一の伸縮シリン ダ81aを有している。即ち、この伸縮シリンダ81a は、図32において、押板を符号81bで示す昇降テー ブル50の昇降位置より左側に位置させる最縮小状態 (図31の状態)と、押板を符号81b′で示す位置ま で前進させる中間伸長状態(図36の状態)と、押板を 符号81b″で示す位置まで前進させる最伸長状態(図 37の状態)との3位置でそれぞれ停止せしめ得るよう になっている。そして、このプッシャー81は、第1段 伸長時(図32において押板が符号81bから81b²) の位置まで移動する)に、図36に示すように昇降テー ブル50上の定量ウエブ積層体Yを保持体804側に押 出し、第2段伸長時(図32において押板が符号81 b′から81b″の位置まで移動する)に、図37に示 すように保持体804側にあった定量ウエブ積層体Yを 玉突き状に搬送コンベア82側に押出すようになってい

【0103】又、このプッシャー81の伸縮シリンダ81aは、特に第2段伸長時(図32において押板が符号81b′から81b″まで移動する)に、搬送コンベア82の走行スピードと等速度で伸長するようになっている。尚、この第1実施例では、搬送コンベア82の走行スピードとプッシャー81(伸縮シリンダ81a)の伸長スピードとをそれぞれ毎分13m程度のスピードとなるように設定している。

【0104】このように、伸縮シリンダ81aの伸長スピードを搬送コンベア82の走行スピードと等速度にすると、保持体804側から搬送コンベア82側に押出される定量ウエブ積層体Yを該搬送コンベア82上に正常姿勢のまま移乗させることができる。尚、例えば、定量ウエブ積層体Yの押出しスピードが搬送コンベア82の走行スピードより速い場合には、定量ウエブ積層体が搬送コンベア82上に載ったときに該定量ウエブ積層体の下面と搬送コンベア82上面との間に速度差による摩擦力が発生して、定量ウエブ積層体の上部側のみが前方に傾斜する作用が働き、逆に定量ウエブ積層体Yの押出しスピードが搬送コンベア82の走行スピードより遅い場合には、搬送コンベア82上に載った定量ウエブ積層体

の下部側のみが摩擦力によって速く前方移動して、該定量ウエブ積層体の上部が後方に傾斜する作用が働く。このように、定量ウエブ積層体が前方あるいは後方に傾斜した(あるいは傾倒した)状態で送られると、積層状態が崩れて例えば図38に示すように箱詰め作業時に定量ウエブ積層体Yを箱B内にうまく収納させることができなくなるというトラブルを生じる。

【0105】上記第1実施例の定量ウエブ積層体製造装置は、次のようにして定量ウエブ積層体Yを順次連続して製造する。

【0106】まず、図11に示す装置において、元機駆 動装置9を作動させると、ウエブ繰出し装置1,1、ウ エブ切断装置2,2、トランスファー装置3,3、ウエ ブ折畳み装置4が同期して駆動される。このとき、回転 数センサ11(図16)により現在の運転スピード(信 号S2)がコントローラ10に入力される。又、元機駆 動装置9を作動させると、ウエブ繰出し装置1,1によ って2系統の原反ロールR, Rからそれぞれ連続ウエブ W, Wが連続して繰出され、図12に示すように該各連 続ウエブW, Wがそれぞれウエブ切断装置2, 2によっ て所定長さのウエブ片づつ切断された後、図13に示す ようにトランスファーロール31の凸条32とアンビル ロール23の凹溝25が出合ったときに該ウエブ片WS の走行方向中間位置に押し筋WSc(図21参照)が形 成される。各側の押し筋WScつきのウエブ片WS,W Sは、図14に示すように、ウエブ折畳み装置4の両フ ォールディングロール41,41間に送られて、そこで 順次相互にジグザグ状に折畳まれる。このとき、昇降テ ーブル50は、昇降駆動装置52(サーボモータ53) により連続的又は間欠的に微動降下せしめられ、ジグザ グ状に折畳まれた折畳みウエブは、順次昇降テーブル5 0上に積層される。又、このとき、順次折畳まれる折畳 みウエブは、図17に示すように、左右のサイドガイド 17,17によってガイドされるのできれいに整列さ れ、且つ該各サイドガイド17の上部17aがフォール ディングロール41の環状溝42内に所定深さだけ差し 込まれているので、紙詰まり等のトラブルが発生するこ とがない。

【0107】そして、昇降テーブル50上に所定枚数 (例えば片側100枚で合計200枚)のウエブ片が折畳まれると、それを計数するカウンター12(図16)からカウントアップ信号(信号S1)がコントローラ10に向けて発せられる。すると、図19に示すように、そのカウントアップ信号に基づいてコントローラ10から、まず第1仕切り装置6の伸縮シリンダ620を伸長させる信号S₂が発せられるのに続いてロック装置67の伸縮シリンダ68を伸長させる信号S₄が発せられ、図22に示すように押えバー61が実線図示状態から鎖線図示位置(符号61′)まで打込まれる。又、この押えバー打込み動作と同時に、図23に示すように昇降駆

動装置52のサーボモータ53が瞬間的な時間だけ高速 駆動して、打込まれた押えバー61を小高さHだけ(仕 切りバー71の打込み高さよりやや低位置の符号61′ の高さまで)急速下動させる。続いて、その直後にコン トローラ10から第2仕切り装置7の伸縮シリンダ72 0を伸長させる信号S6(図19)が発せられるのに続 いてロック装置77の伸縮シリンダ78を伸長させる信 号S6が発せられ、図23に示すように仕切りバー71 が実線図示状態から鎖線図示位置(符号71′)まで打 込まれる。

【0108】押えバー61及び仕切りバー71の打込み開始タイミング、即ちコントローラ10からの各種作動開始信号 $S_8 \sim S_6$ は、図24に示すように、運転スピードが速くなるにつれて早いタイミングで発信されるように設定しており、それにしたがって押えバー61及び仕切りバー71は、それぞれ適正タイミングで打込まれるようになる。又、押えバー61及び仕切りバー71がそれぞれ打込まれた直後に、押えバー61が昇降テーブル50に対して図25において符号617で示すように若干高さだけ下動せしめられて、該押えバー617で昇降テーブル50上の定量ウエブ積層体Yを押える。

【0109】その後、昇降駆動装置52のサーボモータ 53により、定量ウエブ積層体Yを載せた昇降テーブル 50を所定スピードで図27に示す排出高さ位置まで降 下させるが、この降下スピードは、上記小高さH部分の 降下スピードより遅いものの、重力による定量ウエブ積 層体Yの自由落下速度よりもかなり速いスピードを有し ている。又、その降下開始直後に、図25及び図26に 示すように、エアブロー装置13により押えバー61の 先端からエアAを吹出させて最上部のウエブ片WS1の 重なり状態の乱れを抑制するようにし、他方、昇降テー ブル50の降下行程において図26、図27に示すよう に第2仕切り装置7の取付台761に設けたエアノズル 18からもエアBが吹出されて、最上部のウエブ折返し 片WS1を押えバー61上に強制的に収束させるように 作用する。従って、前記のように最上部のウエブ折返し 片WS1の自由落下速度をこえる高速で昇降テーブル5 0を降下させても、降下行程の最終段階まで同ウエブ折 返し片WS1がヒラヒラせず、定量ウエブ積層体Yの積 層状態を良好に維持させることができる。又、押えバー 61の先端及びエアノズル18からの吹出しエアA, B 中には、静電気除去用の空気イオンを混入されていて、 該吹出しエア中の空気イオンにより、ウエブに帯電して いる静電気を除去するようになり、それによってウエブ 折返し片WS1がその下面側のウエブにくっつかなくな るようにできる。

【0110】一方、上記のように昇降テーブル50が降下すると、上方部においては、図27に示すように、仮受け装置19が作動して、仕切りバー71で支持されていたウエブ積層体Xが仮受け装置19の支持バー191

上に載せ替えられる。

【0111】昇降テーブル50が最下動位置まで降下すると、図28に示すように、まず押えバー61が符号611で示すように若干高さだけ上動せしめられて、押えバー61による定量ウエブ積層体Yへの押圧力が解除される。このときも、押えバー61の先端からエアAを吹出させるようにしているので、該押えバー61の押え片61aとウエブ折返し片WS1との間に空気層ができている。続いて、プッシャー81の伸縮シリンダ81aが10伸長し、その押板81bにより昇降テーブル50上の定量ウエブ積層体Yを排出するが、上記したように押えバー61の押え片61aと定量ウエブ積層体側のウエブ間に空気層が形成されているので、該定量ウエブ積層体(特に最上部のウエブ折返し片WS1)が形崩れすることなく後述のウエブ積層体処理装置80側に排出される

【0112】図29に示すように、昇降テーブル50上から定量ウエブ積層体が排出されると、昇降駆動装置52により、その空になった昇降テーブル50を上動させ、仮受け装置19で仮保持されていたウエブ積層体Xを該昇降テーブル50で受取って図30に示す状態となる。

【0113】その後、順次同様にして、定量ウエブ積層体が連続して製造される。

【0114】ところで、昇降テーブル50上から排出さ れる定量ウエブ積層体Yにおける最上部のウエブ折返し 片WS1は、図31に示すようにその先端が定量ウエブ 積層体の側面(図示例では左側面)からさらに外側方に はみ出すことがある(ウエブはみ出し部WSa)。該ウ エブはみ出し部WSaは、次のようにして発生する。即 ち、例えば、図25に示すように、昇降テーブル50上 の定量ウエブ積層体Yを後続の折畳みウエブから分離す る場合において、分離されようとしている上下のウエブ 片の各折返し片WS1, WS2が密着していて両折返し片 間に摩擦が生じた場合には、定量ウエブ積層体Y側のウ エブ折返し片WS1が左上方向に引っ張られるようにな り、又、図27に示すようにエアノズル18からの吹出 しエアBがウエブ折返し片WS1の上面に吹付けられた ときに該ウエブ折返し片WS1が左側に押され、さらに 押えバー61の押え片61a上にウエブ折返し片WS1 が接合している場合には、プッシャー81により昇降テ ーブル50上の定量ウエブ積層体を押出す際に該ウエブ 折返し片S1が左方に残るような作用を受ける。このよ うに、ウエブ折返し片WS1に対して左方向への引っ張 り力(あるいは付勢力)が作用すると、最上部に位置す るウエブ折返し片WS1が定量ウエブ積層体Yに対して 左側に変位してウエブはみ出し部WSaが発生すること がある。

【0115】このように、ウエブはみ出し部WSaがあるままで定量ウエブ積層体Yを図38に示すように箱詰

めしようとすると、該ウエブはみ出し部WSaが箱Bの側壁に衝突してきれいに収納できないという問題があり、この第1実施例の定量ウエブ積層体製造装置では、該ウエブはみ出し部WSaを処理(定量ウエブ積層体側に折畳む)するためのウエブ積層体処理装置80が設けられている。

【0116】このウエブ積層体処理装置80は、図31~図37に示すように、排出位置まで下動した昇降テーブル50の側部近傍位置にあって該昇降テーブル50上から押出された定量ウエブ積層体Yを保持する保持体804と、該保持体804を1回の動作につき鉛直面内で角度180°づつ回転せしめる回転装置806と、定量ウエブ積層体Yが保持体804側から搬送コンベア82側に押出される途中において、保持体804を上下反転させることによって定量ウエブ積層体Yの最下部に位置するウエブはみ出し部WSaを下方に折込む折込み装置808とを備えている。

【0117】保持体804は、上下2つの保持板84 1,841を有している。この各保持板841,841 は、その各両端部(紙面に対して垂直な方向)を前後の 各プレート(円形プレート)842に対してそれぞれ2 本のガイド843,843で相互に近接・離間方向に移動自在に取付けられている。又、この保持体804は、 前後の各プレート842の外面中央部の軸をそれぞれ軸 支することによって鉛直面内で回転可能に支持している。

【0118】各保持板841,841は、前後各側に設けた開閉装置805によって相互に近接・離間方向に作動せしめ得るようになっている。この各開閉装置805は、それぞれ左右一対の伸縮シリンダ851,851を有している。この各伸縮シリンダ(合計4本ある)851,851は、同時に且つ逆方向に伸縮して、その伸長時には各保持板841,841間の間隔を定量ウエブ積層体Yの厚さよりやや大きい範囲だけ離間させ、逆にその縮小時には該各保持板841,841間に定量ウエブ積層体Yを挟圧保持し得る範囲まで近接させるように操作する。

【0119】回転装置806は、この第1実施例では保持体804の左右各側に一対設けられている。この回転装置806は、図31に示すように回転シリンダ861に取付けたタイミングギヤ862とプレート842の軸に取付けたタイミングギヤ863とを噛み合わせて構成している。回転シリンダ861は、保持体804を正確に角度180°づつ反復回転させるようになっている。【0120】搬送コンベア82の上面は、保持体804の下側保持板841の上面とほぼ同高さでしかも搬送コンベア82の前縁82aと下側保持板841の後縁841aとの間に所定小間隔M(例えばM=20~30mm)を隔てた状態で設置されている。

【0121】折込み装置808は、定量ウエブ積層体Y

50

のウエブはみ出し部Saを上記小間隔M内に折込ませる もので、ウエブはみ出し部WSaに対して上方からエア ーを吹き付けることによってその折込み操作を行わせる ようにしたものが採用されている。即ち、この折込み装 置808は、左右一対のアーム882の各先端部間に複 数個のノズル884を形成したブローパイプ883を架 設し、該ブローパイプ883にブロワから高圧(高速) エアーを供給することによって各ノズル884から下向 きにエアーを吹き出させるようになっている。又、この 10 折込み装置808では、各アーム882は、その長さ方 向中間部を支持している軸887を中心として伸縮シリ ンダ881で上下に揺動せしめ得るようになっている。 そして、伸縮シリンダ881を縮小させるとアーム88 2が上方に弧回動して、ブローパイプ883の下方を定 量ウエブ積層体Yが通過するのを許容し、逆に伸縮シリ ンダ881を伸長させるとアーム882が下方に弧回動 して、ブローパイプ883のノズル884が後述するよ うに上記小間隔M上に位置するウエブはみ出し部WSa の上面近傍に位置するようになっている。

〇 【0122】ブローパイプ883の上面側及び前面側には逆L型のカバー885が設けられている。又、このカバー885の前面板は、図36に示すように定量ウエブ積層体Yをウエブはみ出し部WSaの折込み位置で一時停止させるための位置決め用のストッパー886となるものである。

【0123】このウエブ積層体処理装置80は、次のよ うに作用する。即ち、上方部において昇降テーブル50 上に定量ウエブ積層体Yが形成されると、その定量ウエ ブ積層体Yを載せた昇降テーブル50は図31に示す排 出高さ位置まで降下する。このとき昇降テーブル50上 の定量ウエブ積層体Yの最上部に位置するウエブ片WS は、その先端部WSaが定量ウエブ積層体Yの左側面Y aより外側にかなり大きい幅(20~30mm程度)だけ はみ出している場合がある。そして、まず最初の段階で は図31に示すように保持体804内に定量ウエブ積層 体Yがないが、この図31の状態から、図32に示すよ うにプッシャー81の伸縮シリンダ81aを伸長させる と、押板81bが符号81b″で示す位置まで前進し て、昇降テーブル50上にあった定量ウエブ積層体Yを 保持体804の上下保持板841,841間のほぼ中央 位置まで前進させる。尚、伸縮シリンダ81 aは、2段 階に分けて伸長し、第1段伸長時には押板81bが図3 2において符号81b′の位置に位置し、第2段伸長時 には該押板が符号81b″の位置に位置するようになっ ている。そして、アーム882は、通常、図32に実線 図示するように上方退避位置にあり、伸縮シリンダ81 aが第2段伸長すると定量ウエブ積層体Yを図32に示 す位置まで前進させる。

【0124】次に、プッシャー81の伸縮シリンダ81 aが全縮小した後、図33に示すように開閉装置805

の伸縮シリンダ851,851が縮小して両保持板84 1,841間にある定量ウエブ積層体Yを該保持板84 1,841で挟圧・保持する。このとき定量ウエブ積層体Yは適度に圧縮されて各折畳みウエブ間にある空気が排除される。続いて、両保持板841,841で定量ウエブ積層体Yを圧縮・保持させた状態で、保持体804を回転装置806により矢印R又はし方向に角度180。だけ回転させて、定量ウエブ積層体Yを上下逆転させる。他方、プッシャー81の伸縮シリンダ81aが全縮小した後、昇降テーブル50は昇降駆動装置52により10上動せしめられる。

【0125】保持体804の回転が完了すると、図34に示すように開閉装置805の伸縮シリンダ851,851が伸長して、保持板841,841による定量ウエブ積層体Yの挟圧を解除させる。この状態(図34の状態)では、定量ウエブ積層体Yのウエブはみ出し部WSaが下面側に位置するようになる。尚、この状態では、両保持板841,841が上下に開いても、定量ウエブ積層体Yは圧縮されたときに折畳みウエブ間の空気が排除されていることにより、さほど伸長することなくかなり圧縮されたままの姿勢に維持される(図35に示すように圧縮前の定量ウエブ積層体Yとでは高されだけ圧縮されたままとなる)。

【0126】次に、図35に示すように、次の定量ウエブ積層体Yを載せた昇降テーブル50が排出高さ位置まで降下するが、そのときには折込み装置808のアーム882が下動してストッパー886が位置決め位置で待機するようになる。

【0127】そして次に、図36に示すようにプッシャ -81の伸縮シリンダ81aが第1段伸長して、押板8 1 b で昇降テーブル50上の後行側の定量ウエブ積層体 Yを保持体804側に押出すことにより、保持体804 側にあった先行側の定量ウエブ積層体Yを玉突き状に押 圧して、該玉突き状に押圧された定量ウエブ積層体Yを その先行側の側面がストッパー886に当接(又は近 接) するまで前進させる。このとき先行側の定量ウエブ 積層体Yの下面側に位置するウエブはみ出し部WSa は、下側保持板841の後端縁841aと搬送コンベア 82の前端縁82aとの間の小間隔Mの上に位置するよ うになる。そして、その直後にノズル884から高圧 (高速) エアーが吹き出されて、ウエブはみ出し部Sa が符号WSa′で示すように小間隔M内に折込まれ、続 いてアーム882が符号882′で示すように上方に退 避した後、図37に示すようにプッシャー81の伸縮シ リンダ81aが第2段伸長して先行側の定量ウエブ積層 体Yを搬送コンベア82上に移載するようになる。この とき小間隔M内に折込まれていたウエブはみ出し部WS a′(図36)は、定量ウエブ積層体Yが搬送コンベア 82上に押し出されることにより、図37において符号 WSbで示すように定量ウエブ積層体Yの下面側に自動 的に折畳まれる。

【0128】又、図37に示すように、先行側の定量ウエブ積層体Yが保持体804側から搬送コンベア82側に押出されるときに、プッシャー81による定量ウエブ積層体の押出しスピードと搬送コンベア82の走行スピードとが等速度になるように設定しているので、先行側の定量ウエブ積層体が保持体804側から搬送コンベア82側に移乗する際に、該定量ウエブ積層体が前後に傾斜することなく初期姿勢のまま移動する。

【0129】搬送コンベア82上に移載された定量ウエ ブ積層体Yは、ウエブはみ出し部が符号WSbで示すよ うに折畳まれた状態のままで、搬送コンベア82が走行 することにより、次工程側に移送される。次工程側に は、例えば図31の右端部に示すように、積層体分断装 置90が設けられており、搬送コンベア82によって順 次移送されてくる定量ウエブ積層体Yを製品寸法づつに 分断するようになっている。尚、積層体分断装置90 は、搬送コンベア82に連続して設置された別の搬送コ ンベア902上に、最終製品長さの間隔をもって複数枚 の円盤刃物901を設置して構成されている。そして、 長尺の定量ウエブ積層体Yは、該積層体分断装置90に よって製品寸法づつ切断した後、その最終製品長さの定 量ウエブ積層体は箱詰め工程側に搬送され、そこで図3 8に示すように自動箱詰めされる。尚、定量ウエブ積層 体Yの搬送中には、そのスピードによって折畳みウエブ が煽られるようになるが、該定量ウエブ積層体Yは圧縮 された状態で搬送されるので、搬送スピードを適宜に設 定すれば、風による煽り作用でウエブ片がめくれるよう なことはない。

30 【 0 1 3 0 】このように、この第1実施例のウエブ積層体処理装置80によれば、定量ウエブ積層体Yのウエブはみ出し部WSaを定量ウエブ積層体Yの下面側に自動的に折畳むことができるので、最終仕上り状態の良好な定量ウエブ積層体Yを自動的に製造でき、しかも箱詰め時には、定量ウエブ積層体Yに外方はみ出し部分がないのでスムーズに箱詰め作業が行える。特に、この第1実施例のように定量ウエブ積層体Yを一旦圧縮させた状態で箱詰め工程側に供給するようにすると、該定量ウエブ積層体Yの嵩が低くなって箱詰め作業がより一層容易に40 行える。又、このようなウエブはみ出し部WSaの折畳み処理は、ウエブ積層体分離装置5の後工程側において行えるので、該ウエブはみ出し部WSaの処理による定量ウエブ積層体製造装置の製造スピードに悪影響を及ぼすことがない。

【0131】又、この第1実施例の定量ウエブ積層体製造装置で製造した定量ウエブ積層体Yでは、その製造時において各ウエブ片WSの移送方向1/2の位置に、予めトランスファーロール31側の凸条32とアンビルロール23側の凹溝25とによって押し筋WScが形成されているので、定量ウエブ積層体Yから、図39に示す

4.0

ようにウエブ片WSを分離させたときに、その折り部WSc′がシャープに現出するようになり、見た目がきれいになるとともに、使用時において2つ折りにする際に容易に且つ正確にその折り作業が行える。又、このように該折り部WSc′がシャープに型付けされると、各折畳みウエブを薄く折畳むことができ、それによって折畳みウエブ枚数の割に定量ウエブ積層体Yの嵩を低くすることができる。

【0132】図40~図41に示す第2実施例、及び図42に示す第3実施例は、それぞれ第1実施例の定量ウエブ積層体製造装置における押し筋形成手段の変形例を示しており、又図43に示す第4実施例はウエブ積層体を定量分離することなく連続状態で製造する構造のウエブ積層体製造装置を示している。尚、図40~図43の第2~第4実施例のものにおいて、図11~図39の第1実施例のものと同符号を付している部分は、該第1実施例の当該部分と同じ構成及び作用を有するものである。

【0133】図40~図41に示す第2実施例の定量ウ エブ積層体製造装置における押し筋形成手段は、トラン スファーロール31とフォールディングロール41の各 外周面に設けられている。即ち、この第2実施例では、 トランスファーロール31側に設けた凸条32と、フォ ールディングロール41側に設けた凹溝44とで押し筋 形成手段を構成している。トランスファーロール31側 の凸条32は第1実施例のものと同構造であって、該ト ランスファーロール31の外周面に角度90°間隔をも って合計4箇所にそれぞれ長尺の凸条32,32・・を 設けている。他方、フォールディングロール41の外周 面には、トランスファーロール31側の各凸条32が順 次出合う位置にそれぞれ凹溝44、44・・が形成され ている。このフォールディングロール41側の各凹溝4 4,44・・は、第1実施例の凹溝44と同位置に設け られているが、この第2実施例の凹溝44,44・・内 にはそれぞれゴム等からなる弾性材26,26・・が設 けられている(弾性材26としては第1実施例のものと 同種のものが採用されている)。尚、この第2実施例の 凹溝44も、第1実施例の場合と同様に、フォールディ ングロール41の外周面における環状溝42,42・・ を除く部分においてそれぞれ間欠的に形成されている。 又、該四溝44の内面には、吸気孔45の先端が開口し ており、該凹溝44も、第1実施例の場合と同様に空気 吸引によるウエブ吸着作用を有している。

【0134】そして、この第2実施例の押し筋形成手段では、図41に示すように、トランスファーロール31側の凸条32とフォールディングロール41側の凹溝44とが出合ったときに、該両ロール31,41間を通過するウエブ片WSの移送方向1/2の位置を、該凸条32の先端部で凹溝44内の弾性材26に押付けることにより、ウエブ片WSの所定位置(移送方向1/2の位

置)に間欠的に押し筋WScを形成し得るようになっている。この場合、ウエブ片WSに形成される押し筋WScは、フォールディングロール41の環状溝42が対応する位置を除く部分に間欠的に形成されるが、全体としてウエブ片WSの全幅に亘ってかなり鮮明に現れるようになる。

【0135】図42に示す第3実施例の定量ウエブ積層体製造装置では、押し筋形成手段として、左右の各フォールディングロール41,41の外周面に設けたウエブ10 折畳み用の凸条43と凹溝44とを利用している。即ち、各フォールディングロール41,41の外周面には、ウエブ片WSの移送方向1/2の位置が対応する位置にそれぞれ凹溝44,44・・(合計4箇所づつある)を設けるとともに、該2つの凹溝44,44間の中間位置にそれぞれ凸条43,43・・(合計4箇所づつある)を設けている。各凹溝44内には、それぞれゴム等の弾性材26が設けられている。尚、トランスファーロール31の外周面には、フォールディングロール41側の凸条43を嵌入させる凹溝33は必要であるが、図20 41における凸条32は不要となる。

【0136】そして、図42に示す第3実施例の押し筋形成手段では、一方のフォールディングロール41側の凹溝44と他方のフォールディングロール41側の凸条43とが出合ったときに、該両ロール41,41間を通過するウエブ片WSの移送方向1/2の位置を、該凸条43の先端部で凹溝44内の弾性材26に押付けることにより、ウエブ片WSの所定位置(移送方向1/2の位置)に間欠的に押し筋WScを形成し得るようになっている。この場合も、ウエブ片WSに形成される押し筋WScは、フォールディングロール41の環状溝が対応する位置を除く部分に間欠的に形成されるが、全体としてウエブ片WSの全幅に亘ってかなり鮮明に現れるようになる。

【0137】尚、上記第2及び第3の各実施例では、フォールディングロール41,41におけるウエブ折り部保持手段として、それぞれ空気吸引による吸着式を採用しているので、折畳まれたウエブ片WSの折り部WS c´にバイス掴持痕跡のような傷がつくことがない。

【0138】図43に示す第4実施例のウエブ積層体製造装置では、第1実施例におけるウエブ積層体分離装置 5はなく、ウエブ折畳み装置4で折畳まれた折畳みウエブは、順次連続して固定テーブル501上に導かれるようになっている。そして、この場合は、作業員の手作業により、固定テーブル501上に導かれた連続ウエブ積層体X´の先端側から一定量Yづつ分離させ、その定量ウエブ積層体Yを搬送コンベア82の始端部上に乗せて後送させるようにしている。尚、この第4実施例では、ウエブ切断装置2、トランスファー装置3、ウエブ折畳み装置4、及び押し筋形成手段(アンビルロール23側の四溝25とトランスファーロール31側の凸条32)

等の構成は、第1実施例のもの(例えば図12~図1 4)と同様であり、それらの説明は第1実施例のものを 援用する。

【図面の簡単な説明】

【図1】公知のウエブ積層体製造装置の機構概略図であ

【図2】図1のウエブ積層体製造装置における要部の状 態変化図である。

【図3】図2からの状態変化図である。

【図4】図3からの状態変化図である。

【図5】図4からの状態変化図である。

【図6】図5からの状態変化図である。

【図7】図6からの状態変化図である。

【図8】図7からの状態変化図である。

【図9】図1のウエブ積層体製造装置で折畳まれた折畳 みウエブの斜視図である。

【図10】他の公知例のウエブ積層体製造装置で製造さ れたウエブ積層体及び折畳みウエブの斜視図である。

【図11】本願発明の第1実施例にかかるウエブ積層体 製造装置の概略図である。

【図12】図11の装置の要部拡大図である(但し、ウ エブについては一部分省略している)。

【図13】図12におけるアンビルロールとトランスフ ァーロールとフォールディングロール部分の一部拡大断 面図である(但し、ウエブについては省略していな

【図14】図12における両フォールディングロール部 分の一部拡大断面図である(但し、ウエブについては省 略していない)。

【図15】図12のA-A拡大矢視図である(但し、要 30 部のみ)。

【図16】図15のB-B矢視図である(但し、要部の み)。

【図17】図15のC-C断面図である(但し、要部の み)。

【図18】図11の要部拡大図である。

【図19】図18の要部拡大図である。

【図20】図19のD-D矢視図である(但し、要部の み)。

【図21】図11のウエブ積層体製造装置における作用 説明図である。

【図22】図11のウエブ積層体製造装置における要部 の一作動状態図である。

【図23】図22からの状態変化図である。

【図24】図11のウエブ積層体製造装置におけるバー 打込みタイミングを説明するグラフである。

【図25】図23からの状態変化図である。

【図26】図25からの状態変化図である。

【図27】図26からの状態変化図である。

【図28】図27からの状態変化図である。

【図29】図28からの状態変化図である。

【図30】図29からの状態変化図である。

【図31】図11のウエブ積層体製造装置に使用されて いるウエブ積層体処理装置の一部拡大図である。

【図32】図31からの状態変化図である。

【図33】図32からの状態変化図である。

【図34】図33からの状態変化図である。

【図35】図34からの状態変化図である。

【図36】図35からの状態変化図である。

【図37】図36からの状態変化図である。

【図38】図11のウエブ積層体製造装置で製造された 定量ウエブ積層体の箱詰め方法を示す斜視図である。

【図39】図38の定量ウエブ積層体から分離させたウ 20 エブ片の斜視図である。

【図40】本願発明の第2実施例にかかるウエブ積層体 製造装置のトランスファーロールとフォールディングロ ール部分の一部斜視図である。

【図41】図40 (第2実施例) のウエブ積層体製造装 置の要部断面図(図13相当図)である。

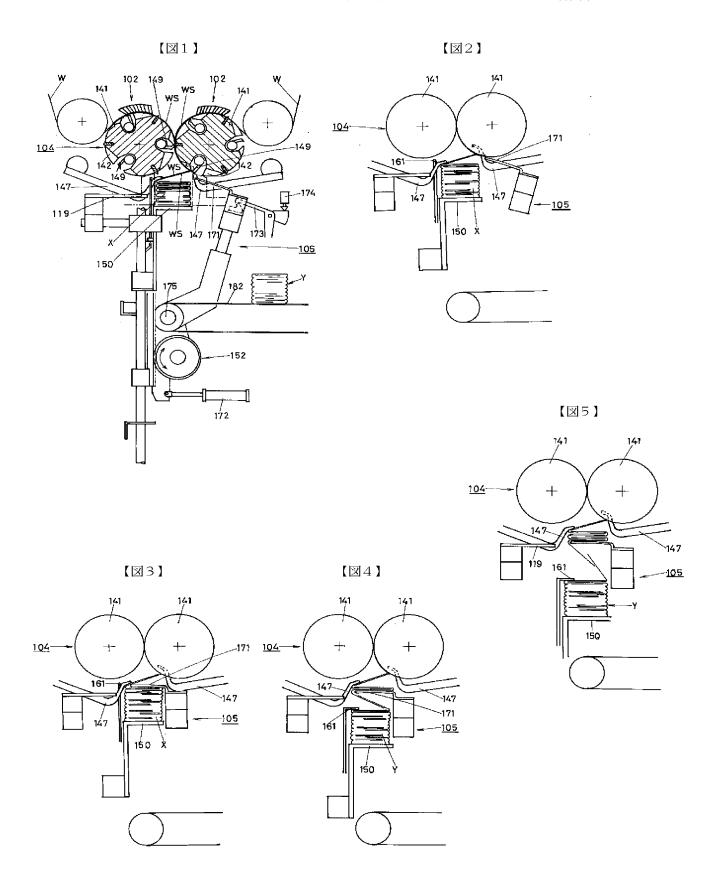
【図42】本願発明の第3実施例にかかるウエブ積層体 製造装置の両フォールディングロール部分の断面図であ

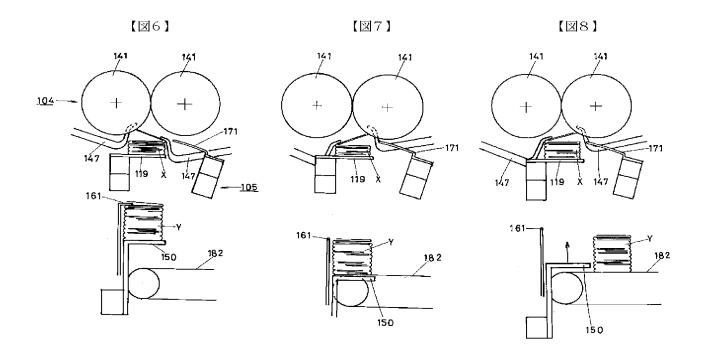
【図43】本願発明の第4実施例にかかるウエブ積層体 製造装置の概示図である。

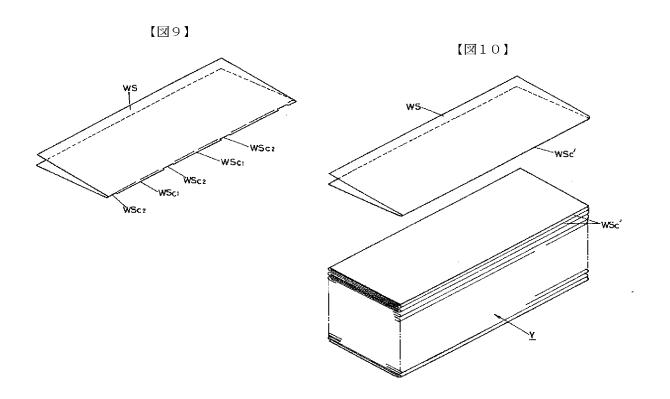
【符号の説明】

1はウエブ繰出し装置、2はウエブ切断装置、3はトラ ンスファー装置、4はウエブ折畳み装置、5はウエブ積 層体分離装置、21はナイフロール、23はアンビルロ ール(刃物ロール)、24はアンビルナイフ(刃物)、 25は凹溝、26は弾性材、31はトランスファーロー ル、32は凸条、33は凹溝、41はフォールディング ロール、43は凸条、44は凹溝、80はウエブ積層体 40 処理装置、Wは連続ウエブ、WSはウエブ片、WScは 押し筋、WSc′はウエブ折り部、Xはウエブ積層体、 Yは定量ウエブ積層体である。

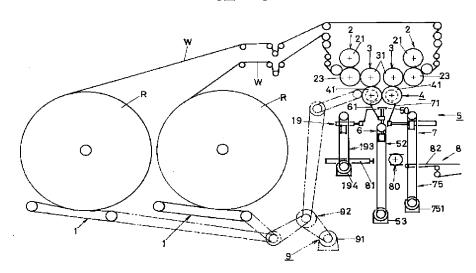
42



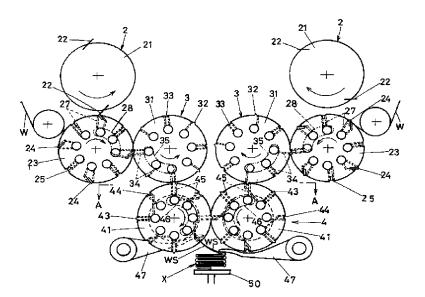




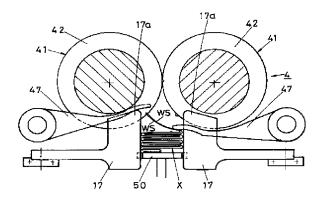
【図11】



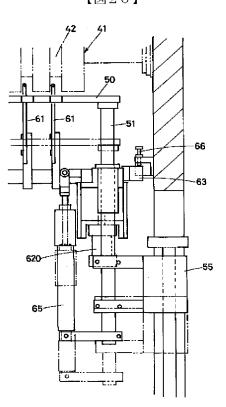
【図12】

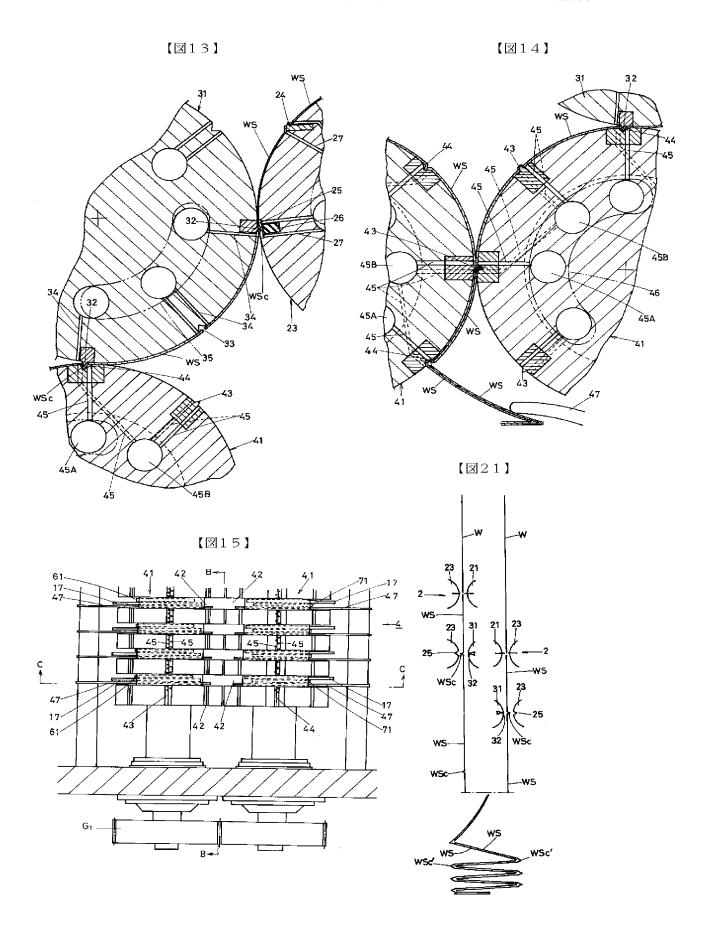


【図17】

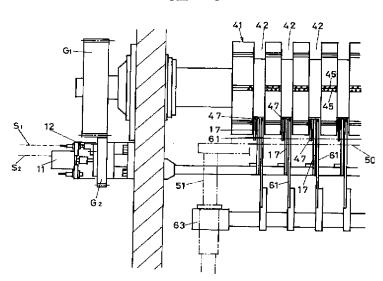


【図20】

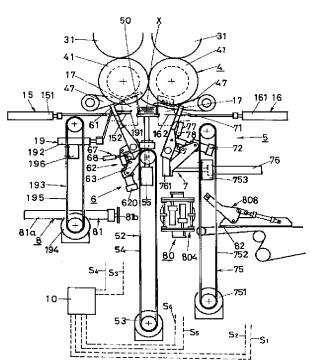


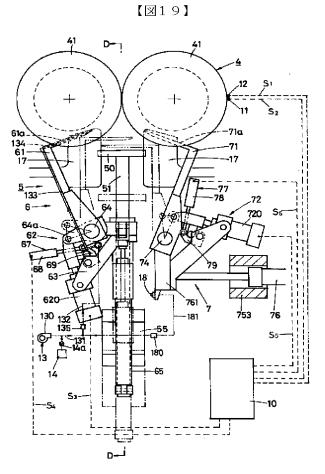


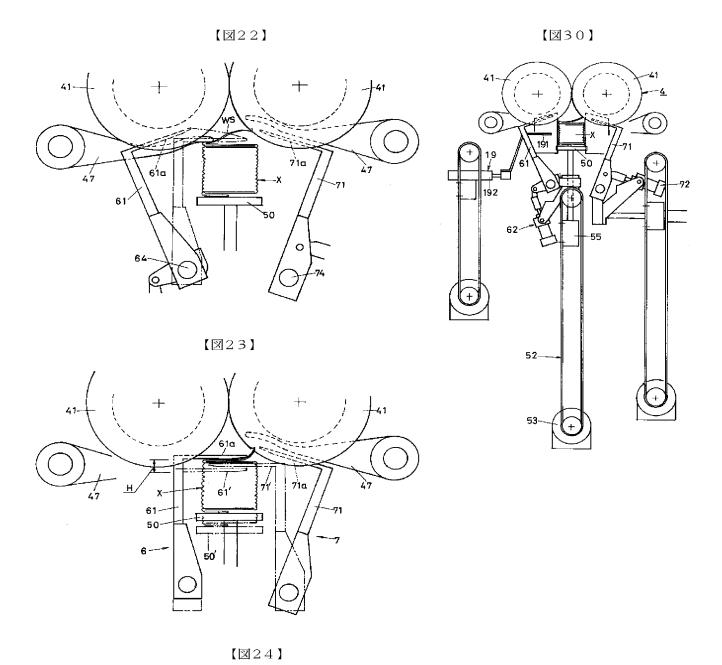
【図16】



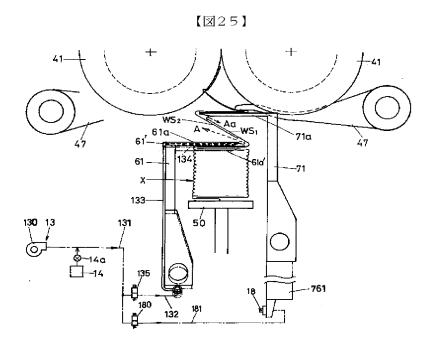
【図18】

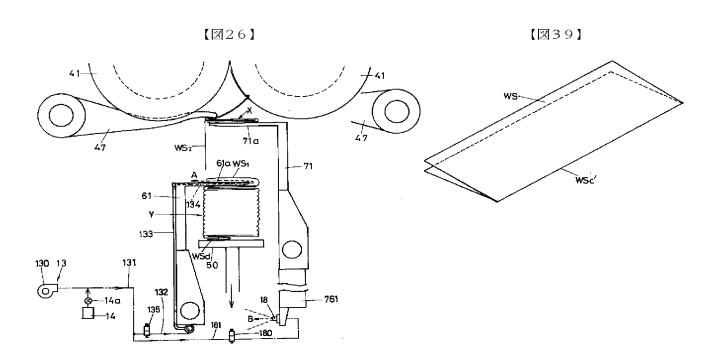


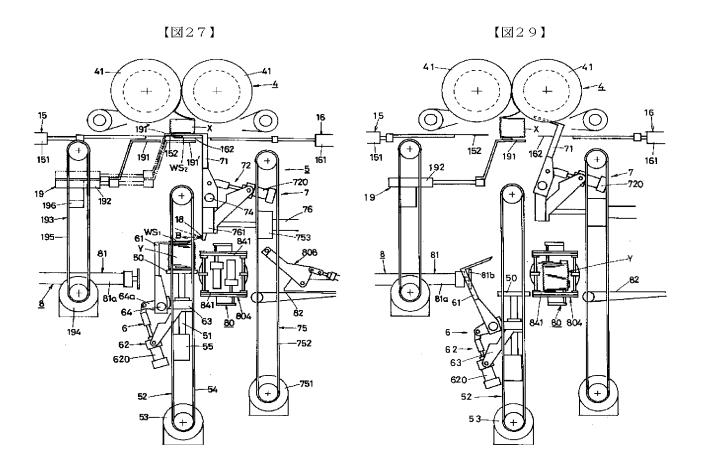


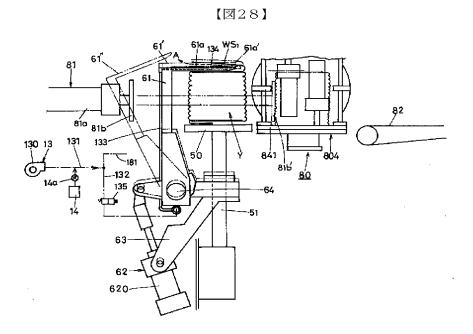


ウェブ 走行 距離 パー打込み適正位置 カウントアップ信号 発信時のウェブ位置 「1」 T2 T3 Tb1 T2 T3 Tb1 T2 T3 Tb1

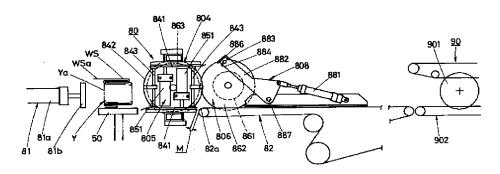




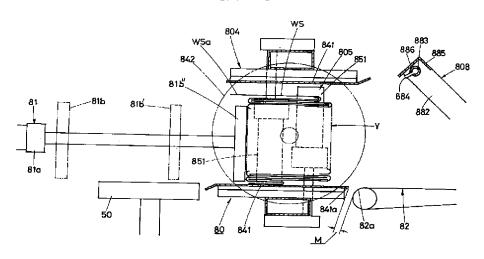




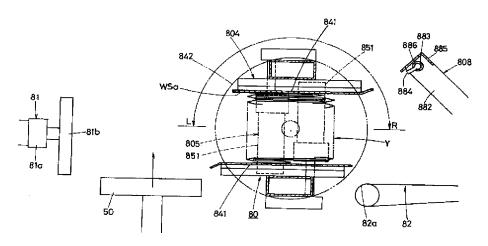
【図31】



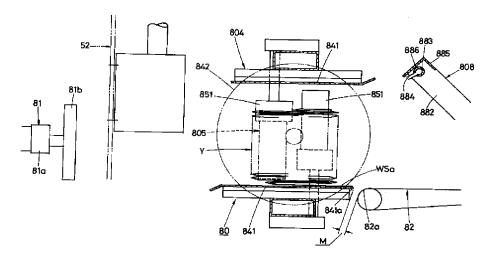
【図32】



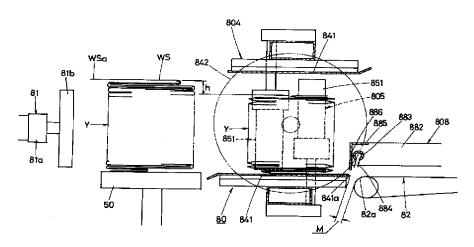
【図33】



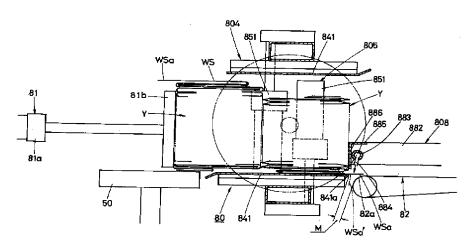
【図34】



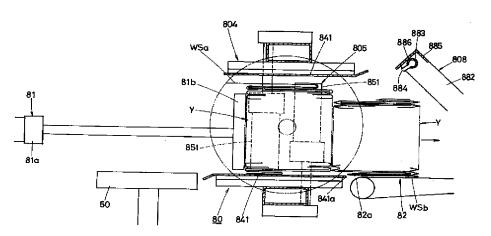
【図35】



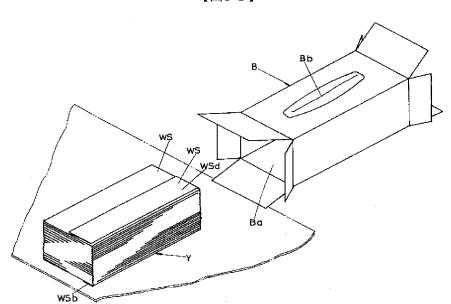
【図36】

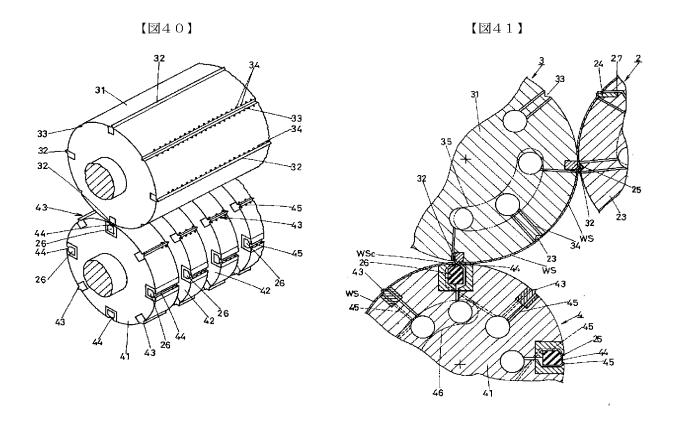


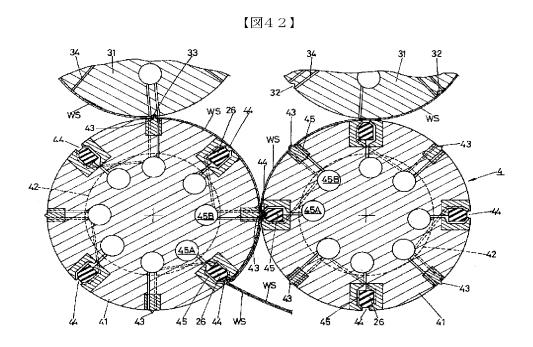
【図37】



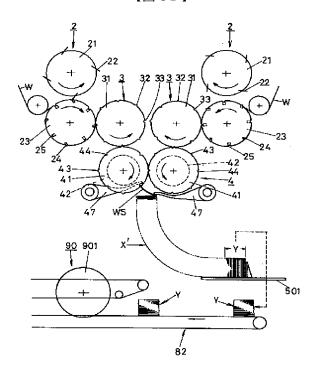
【図38】







【図43】



PAT-NO: JP407291527A

DOCUMENT-IDENTIFIER: JP 07291527 A

TITLE: DEVICE FOR MANUFACTURING WEB

LAMINATED BODY

PUBN-DATE: November 7, 1995

INVENTOR-INFORMATION:

NAME COUNTRY

TAKAISHI, HARUO ISSHIKI, HIROKI

ISHIKAWA, YOSHIHIDE

ASSIGNEE-INFORMATION:

NAME COUNTRY

KK ISHIZU SEISAKUSHO N/A

APPL-NO: JP06092754

APPL-DATE: April 28, 1994

INT-CL (IPC): B65H045/24 , B65H045/101

ABSTRACT:

PURPOSE: To present the folding line of each folded web in a tidy and sharp manner.

CONSTITUTION: Before web pieces WS, WS on each side which are respectively cut by web cutting devices 2, 2 are folded in a zigzag manner by a

web folding device 4, a projecting bar (32 or 43) is provided on one of the roll side on the outer circumferential surface of two rolls which are arranged in a close manner to each other, and a recessed groove (25 or 44) to fit in the projecting bar is provided on the other roll side. When the projecting bar meets the recessed groove, a pressing stripe is formed at the position of 1/2 in the transfer direction of the web piece WS.

COPYRIGHT: (C) 1995, JPO